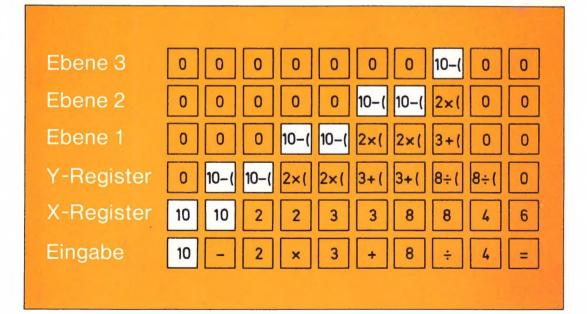
Anwendung programmierbarer Taschenrechner 5

Jürgen Kahmann

Numerische Mathematik

Programme für den TI 59

Vieweg



Jürgen Kahmann

Numerische Mathematik Programme für den TI 59 Dieses Buch stimmt in der Gliederung des Stoffes und in der Bezeichnungsweise überein mit dem uni-text

Wolfgang Böhm und Günther Gose Einführung in die Methoden der Numerischen Mathematik 1977. VIII, 152 Seiten

"In dem Buch werden die Grundideen numerischer Lösungsmethoden dargestellt. Es ist für Studenten der Mathematik und der Informatik und für Interessenten naturwissenschaftlicher Disziplinen geschrieben. Nach einer Einführung von Grundbegriffen (Algorithmen, Matrizen) werden im zweiten Teil numerische Fragen der linearen Algebra behandelt, darunter der Gaußsche Algorithmus mit Pivotsuche, der konzentrierte Gauß-Algorithmus, die Methode von Cholesky zur Erhaltung der Symmetrie, die Relaxationsmethode, die angenäherte Lösung über- oder unterbestimmter linearer Gleichungssysteme und das Simplexverfahren der linearen Optimierung. Iterative Verfahren wie die klassische Vektoriteration, der Rutishauser-Algorithmus, Methoden zur Konvergenzbeschleunigung und Nullstellenbestimmung bilden den dritten Teil. Es folgen die Interpolation durch Polynome und Splinefunktionen.

Im abschließenden fünften Teil werden die numerische Differentiation und Integration einschließlich Fehlerabschätzungen, die Grenzwertbestimmung durch Extrapolation sowie Ein- und einfache Mehrschrittverfahren mit Schrittweitensteuerung zur Lösung von Differentialgleichungen behandelt, dabei wird auf das Runge-Kutta-Verfahren besonders eingegangen und ein Vergleich der Vorteile von Ein- und Mehrschrittverfahren durchgeführt.

Die Darstellung strebt mehr nach Klarheit der Grundideen als nach Vollständigkeit oder weitestgehender Allgemeinheit. Die einzelnen Verfahren werden durch Algorithmen ergänzt, die die Formulierung in der Programmiersprache ALGOL vorbereiten. Das ausgezeichnete Lehrbuch ist besonders auch zum Selbststudium geeignet."

ZAMM November 1979

Anwendung programmierbarer Taschenrechner

Band 5

Jürgen Kahmann

Numerische Mathematik Programme für den TI 59



Friedr. Vieweg & Sohn Braunschweig/Wiesbaden

CIP-Kurztitelaufnahme der Deutschen Bibliothek

Kahmann, Jürgen:

Numerische Mathematik: Programme für d. TI 59 / Jürgen Kahmann. – Braunschweig, Wiesbaden: Vieweg, 1980.

(Anwendung programmierbarer Taschenrechner; Bd. 5)

ISBN 3-528-04171-4

Alle Rechte vorbehalten

© Friedr. Vieweg & Sohn Verlagsgesellschaft mbH, Braunschweig 1980

Die Vervielfältigung und Übertragung einzelner Textabschnitte, Zeichnungen oder Bilder, auch für Zwecke der Unterrichtsgestaltung, gestattet das Urheberrecht nur, wenn sie mit dem Verlag vorher vereinbart wurden. Im Einzelfall muß über die Zahlung einer Gebühr für die Nutzung fremden geistigen Eigentums entschieden werden. Das gilt für die Vervielfältigung durch alle Verfahren einschließlich Speicherung und jede Übertragung auf Papier, Transparente, Filme, Bänder, Platten und andere Medien.

Satz: Friedr, Vieweg & Sohn, Braunschweig

Druck: E. Hunold, Braunschweig

Buchbinder: W. Langelüddecke, Braunschweig

Printed in Germany

Vorwort

In den letzten Jahren war in der Herstellung immer leistungsfähigerer programmierbarer Taschenrechner eine rasante Entwicklung zu beobachten. Um ihre Möglichkeiten und Kapazitäten optimal auszuschöpfen, sollten auch für diese Kleinrechner Programmbibliotheken zur Verfügung stehen.

Der vorliegende Band enthält eine Sammlung nützlicher Programme der numerischen Mathematik für den programmierbaren Taschenrechner TEXAS INSTRUMENTS TI 59. Zugrundegelegt wurde das im gleichen Verlag erschienene Buch

"Einführung in die Methoden der Numerischen Mathematik"

von Wolfgang Böhm und Günther Gose (Vieweg, Braunschweig 1977), aus dem Gliederung und Bezeichnungsweise übernommen wurden, um die Anwendung und das Arbeiten mit den Programmen zu erleichtern. Hier findet der interessierte Leser neben der theoretischen Herleitung auch die flußdiagrammähnlichen Algorithmen, nach denen die Programme erstellt wurden.

Einen kurzen Überblick über die Handhabung des Rechners liefert das Kapitel 0 "Einführung". Dem im Umgang mit dem TI 59 ungeübten Leser sei zunächst ein intensives Studium der zum Rechner gehörenden Bedienungsanleitung "Individuelles Programmieren", insbesondere der Abschnitte I, II und VII empfohlen.

Mein ganz besonderer Dank gilt Herrn Prof. Dr. Wolfgang Böhm, dessen Vorlesungen ich die Freude an der numerischen Mathematik verdanke. Ohne seine Anregungen und aufmunternden Ratschläge wäre dieses Buch nicht entstanden.

Nicht zuletzt danke ich der Firma TEXAS INSTRUMENTS für die freundliche Unterstützung und dem Vieweg Verlag für die problemlose Zusammenarbeit.

Jürgen Kahmann

Wolfenbüttel, im Frühjahr 1980

Inhaltsverzeichnis

0	Einfi	ihrung	1
	0.1	Der Rechner TI 59	1
	0.2	Eingabe von Programmen	2
	0.3		3
1	Matr	izen	4
	1.1	Produktsumme	4
	1.2	Matrizenprodukt	6
2	Line	are Gleichungen und Ungleichungen	9
	2.1	-	9
	2.2	Der Gaußalgorithmus mit Pivotsuche	3
	2.3	Die LR-Zerlegung	ô
	2.4	Die LR-Zerlegung mit Pivotsuche	1
	2.5	Inversion mit totaler Pivotsuche	8
	2.6	Die Cholesky-Zerlegung	4
	2.7	Die QR-Zerlegung und vermittelndes Ausgleichen	0
	2.8	Zyklische Relaxation	ô
	2.9	Methode des stärksten Abstiegs	9
	2.10	Lineare Optimierung	3
3	Itera	tion	0
	3.1	Vektoriteration nach von Mises	^
	3.2	Inverse Iteration	_
	3.3	Der LR-Algorithmus	•
		Iteration in einer Variablen	_
	3.4		
	3.5		_
	3.6	Das Newton-Verfahren	_
	3.7	Regula falsi	_
	3.8	Das Horner-Schema	
	3.9	Das erweiterte Horner-Schema 8	-
	3.10	Einfache Nullstellen von Polynomen	_
	3.11	Das Verfahren von Bairstow	_
	3.12	Das Bernoulli-Verfahren	_
	3.13		5
	3.14		•
	3.15	Der QD-Algorithmus für Polynome	0

4	Inter	polation und diskrete Approximation
	4.1	Lagrange-Interpolation
	4.2	Das Schema von Neville
	4.3	Entwickeln nach Tschebyscheff-Polynomen
	4.4	Ökonomisieren eines Polynoms
	4.5	Methode der kleinsten Quadrate
	4.6	Der Algorithmus von Clenshaw
	4.7	De Castlejau
	4.8	Bezier-Kurve
	4.9	Interpolation durch kubische Splines
5	Num	erische Differentiation und Integration
	5.1	Numerische Differentiation
	5.2	Sehnentrapezsumme
	5.3	Romberg-Integration
	5.4	Das Eulersche Polygonzugverfahren
	5.5	Das Verfahren von Heun
	5.6	Das klassische Runge-Kutta-Verfahren
	5.7	Einschrittverfahren mit Schrittweitensteuerung
	5.8	Die Mittelpunktsregel
Li	teratı	ur
V	erzeic	hnis der behandelten Probleme

0 Einführung

Dieses Buch enthält 44 Programme der numerischen Mathematik für den programmierbaren Taschenrechner TEXAS INSTRUMENTS TI 59. Die ausführlichen Programmbeschreibungen umfassen ieweils

- eine kurze Erläuterung des programmierten Verfahrens
- eine Tabelle der bei der Benutzung des Programms durchzuführenden Tastenfolgen
- eine Übersicht über die Registerinhalte
- ein vom TI 59 durchgerechnetes Beispiel und
- einen vollständigen Programmausdruck (sowie bei den Programmen 4.3 und 4.4 eine Liste der einzugebenden Konstanten).

Bei den Programmbeschreibungen wurde davon ausgegangen, daß die Programme auf Magnetkarten gespeichert sind.

Die Programmlisten haben folgende Form:

```
000 43 RCL
001 01 01
002 42 STO
003 02 02
:
```

Dabei bedeuten die ersten drei Ziffern die Nummer der Programmspeicherstelle, die beiden Ziffern in der Mitte den Tastencode, rechts steht das Tastensymbol.

0.1 Der Rechner TI 59

Der TI 59 ist ein programmierbarer Taschenrechner, der in drei Operationsarten betrieben werden kann:

- Verwendung des Moduls
- Durchführung von selbst eingegebenen Programmen
- Benutzung als über die Tastatur zu bedienender Rechner

Wichtig für den Leser ist die zweitgenannte Betriebsart.

Folgende Zeichnung zeigt die Speicherkapazität und -verteilung des Rechners

BI. 1	В	1. 2	В	. 3		В	. 4	.]
		9	60					
	880							10
800						2	0	
720					30			
	640					4()	
	560					50		
	180				60)		
40	0				70			
320				8	0			
240				90				
160			10	00				
Programmspeicher					D	aten	spei	cher

Wird der Rechner eingeschaltet, stehen 60 Datenspeicher und 480 Programmspeicherstellen zur Verfügung. Mittels der Tastenfolge n 2nd Op 17 läßt sich die Speicherbereichsverteilung – etwa bei Programmen mit hohem Datenspeicherbedarf – auf 10 n Datenspeicher ändern. Die zugehörige Anzahl von Programmspeicherstellen entnehme man jeweils der Skizze. Bei den einzelnen Programmen ist angegeben, ob und in welcher Weise die Speicherbereichsverteilung geändert werden kann oder muß.

0.2 Eingabe von Programmen

Vor Eingabe eines Programmes empfiehlt es sich stets, den Rechner kurz auszuschalten, um sicherzustellen, daß alle Register gelöscht sind. Will man ein Programm in den TI 59 eingeben, geht man wie folgt vor:

- 1. Einschalten des Rechners
- 2. Taste LRN drücken. Es erscheint die Anzeige 000 00.
- 3. Eingabe der in den Programmlisten abgedruckten Programmbefehle
- 4. Taste LRN drücken

Jetzt hat der Rechner das Programm gespeichert.

0.3 Magnetkarten

In den Programmbeschreibungen wurde davon ausgegangen, daß die Programme von Magnetkarten in den Rechner eingelesen werden. Aus diesem Grunde und aus Bequemlichkeit ist es sinnvoll, ein in den Rechner eingetastetes Programm auf eine Magnetkarte zu übertragen. Eine Magnetkarte kann den Inhalt zweier Blöcke speichern; die Nummer der gespeicherten Blöcke sollte man beim Beschriften der Karte in den dafür vorgesehenen Kästchen links bzw. rechts oben auf der Karte vermerken. Das Beschreiben der Magnetkarte mit Block m durch den Rechner geschieht folgendermaßen:

- 1. Tasten m 2nd Write drücken
- 2. Magnetkarte einschieben
- 3. In der Anzeige erscheint die Nummer des Blocks m

Block m ist jetzt auf die Magnetkarte übertragen und wird mit jedem Einlesen im Rechner wieder abgespeichert. Das Einlesen einer Magnetkarte geschieht so:

- 1. Anzeige auf 0 stellen
- 2. Magnetkarte einschieben
- 3. In der Anzeige erscheint die Nummer des eben eingelesenen Blocks

Zu beachten ist, daß Magnetkarten nur dann eingelesen werden können, wenn die Speicherbereichsverteilung dieselbe ist wie beim Beschreiben der Magnetkarte.

1 Matrizen

1.1 Produktsumme

Das Programm bestimmt die Produktsumme $s = a^Tb$ zweier n-Spalten a und b.

Programminstruktionen

	Verfahren	Eingabe	Taste	Anzeige
1	Einlesen der Magnetkarte (Block 1)			
2	Programmbeginn		Α	
3	Eingabe der Nummer des ersten zu belegenden Speicherplatzes $k \ge 4$? (k)	R/S	1
4	Eingabe von a ₁ ,, a _n ; b ₁ ,, b _n	a ₁	R/S	2
	Dabei bedeutet die Anzeige i, daß bisher	a ₂	R/S	3
	i-1 Daten eingegeben wurden	:	:	
		a _n	R/S	n+1
		b ₁	R/S	n+2
		:	:	: ,
		b _n	R/S	2n+1
5	Ende der Koeffizienteneingabe		В	2n+1
6	Eingabe von k und n	22 (k)	R/S	k
		/ n	R/S	
7	Ergebnisanzeige			s

Beispiel

Man berechne
$$\mathbf{s} = \mathbf{a}^{\mathsf{T}} \mathbf{b}$$
 mit $\mathbf{a} = \begin{bmatrix} 3.1 \\ 2.7 \\ 1.5 \end{bmatrix}$ und $\mathbf{b} = \begin{bmatrix} 4.2 \\ 0.8 \\ 2.3 \end{bmatrix}$.

Anmerkungen	Eingabe	Taste	Anzeige
Magnetkarte einlesen (Block 1)			1
Programmbeginn		Α	1
Eingabe von: k	4	R/S	1
a ₁	3.1	R/S	2
a ₂	2.7	R/S	3
a ₃	1.5	R/S	4
b ₁	4.2	R/S	5
b ₂	0.8	R/S	6
b ₃	2.3	R/S	7
Ende der Koeffizienteneingabe		В	7
Eingabe von: k	4	R/S	4
n	3	R/S	
Anzeige von: s			18.63

Pro	ogramm 1	1.1	Pro	duktsumi	me (Sta	lasp.	rode (+)	
000 001 002 003 004 005 006 007 008 009 010 012 013 014	76 LBL 11 A 91 R/S 42 STD 00 00 01 1 42 STD 02 02 43 RCL 02 02 91 R/S 72 ST* 00 00 01 1 44 SUM	Besso LEI A STD 20 RIS	015 016 017 018 019 020 021 022 023 024 025 026 027 028	00 00, 44 SUM 02 02 61 GTD 00 00 08 08, 76 LBL 12 B 91 R/S 42 STD 00 00 91 R/S 42 STD 01 01 85 +	03 03 03 03 03 41 cyc 03 03 03 04 04 04	1 00 2 95 3 42 4 02 5 00 6 42 7 03 8 76 9 13 0 73 1 00 2 65 3 73	RCL 00 = STO M+k 02 0 STO 03 LBL C RC* 00 X	045 046 047 048 049 050 051 053 053 055 056 057 058	95 = 44 SUM 03 03 01 1 44 SUM 00 00 44 SUM 02 02 97 DSZ 01 13 C 43 RCL 03 03 91 R/S

1.2 Matrizenprodukt

Das Programm berechnet das Produkt C einer n,l-Matrix $A = [a_{ij}]$ mit einer l,m-Matrix $B = [b_{jk}]$. $C = [c_{ik}]$ ist eine n,m-Matrix mit

$$c_{ik} = \sum_{j=1}^{i} a_{ij} \cdot b_{jk}$$

Programminstruktionen

	Verfahren	Eingabe	Taste	Anzeige
1	Einlesen der Magnetkarte (Block 1)			1
2	Programmbeginn	İ	A	1
3	Eingabe der Nummer des ersten zu belegenden Speicherplatzes $k \ge 10$	k	R/S	1
4	Eingabe der Koeffizienten zunächst von A	a ₁₁	R/S	2
	spaltenweise, dann von B spaltenweise	a ₂₁	R/S	3
		:	:	:
		a _{ni}	R/S	nl+1
		b ₁₁	R/S	nI+2
		:	:	•
		b _{lm}	R/S	nl+lm+1
5	Ende der Koeffizienteneingabe		В	0
6	Eingabe von k, n, l, m	k	R/S	k
		n	R/S	n
		1	R/S	1
		m	R/S	
7	Ergebnisanzeige			C ₁₁
			R/S	c ₂₁
				:
			R/S	c _{nm}

Registerinhalte

 $R_{00}, ..., R_{09}$: Programmzeiger $R_k, ..., R_{k+nl-1}$: $a_{11}, ..., a_{nl}$

 $R_{k+nl},...,R_{k+l\;(n+m)-1}\colon\,b_{11},...,b_{lm}$

 $R_{k+l(n+m)}, ..., R_{k+l(n+m)+nm-1}$: $c_{11}, ..., c_{nm}$

Beispiel

Man berechne C = A·B mit A =
$$\begin{bmatrix} 2 & 4 & 3 \\ 1 & 3 & 1 \end{bmatrix}$$
 und B = $\begin{bmatrix} 5 & 1 & 6 \\ 2 & 7 & 1 \\ 3 & 4 & 3 \end{bmatrix}$

Anmerkungen	Eingabe	Taste	Anzeige
Magnetkarte einlesen (Block 1)			1
Programmbeginn		A	1
Eingabe von: k	10	R/S	1
a ₁₁	2	R/S	2
a ₂₁	1	R/S	3
a ₁₂	4	R/S	4
a ₂₂	3	R/S	5
a ₁₃	3	R/S	6
a ₂₃	1	R/S	7
b ₁₁	5	R/S	8
b ₂₁	2	R/S	9
b ₃₁	3	R/S	10
b ₁₂	1	R/S	11
b ₂₂	7	R/S	12
b ₃₂	4	R/S	13
b ₁₃	6	R/S	14
b ₂₃	1	R/S	15
b ₃₃	3	R/S	16
Ende der Koeffizienteneingabe		В	0
Eingabe von: k	10	R/S	10
n	2	R/S	2
1	3	R/S	3
m	3	R/S	
Anzeige von: c ₁₁			27
c ₂₁		R/S	14
c ₁₂		R/S	42
c ₂₂		R/S	26
c ₁₃		R/S	25
c ₂₃		R/S	12

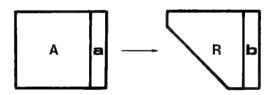
Es ist
$$C = \begin{bmatrix} 27 & 42 & 25 \\ 14 & 26 & 12 \end{bmatrix}$$
.

Programm 1.2	Matrizenprodukt		
000 76 LBL 001 11 A 002 91 R/S 003 42 STD 004 00 00 005 01 1 006 42 STD 007 01 01 008 43 RCL 009 01 01 010 91 R/S 011 72 ST* 012 00 00 013 01 1 014 44 SUM 015 00 00 016 44 SUM 017 01 01 018 61 GTD 019 00 00 016 44 SUM 017 01 01 018 61 GTD 019 00 00 020 08 08 021 76 LBL 022 12 B 023 25 CLR 024 91 R/S 025 42 STD 026 03 03 027 91 R/S 027 91 R/S 028 42 STD 029 00 00 030 91 R/S 029 00 00 030 91 R/S 021 42 STD 022 02 02 034 42 STD 035 02 02 036 43 RCL 037 03 03 038 85 + 039 43 RCL 040 00 00 041 65 × 042 43 RCL 043 01 01	044 95 = 045 42 STB 046 04 04 047 85 + 048 43 RCL 049 01 01 050 65 × 051 43 RCL 052 02 02 053 95 = 054 42 STB 055 05 05 05 056 42 STB 057 06 06 058 43 RCL 059 00 00 060 65 × 061 43 RCL 062 02 02 063 95 = 064 42 STB 065 07 07 066 76 LBL 067 13 C 068 00 0 069 72 ST* 070 06 06 071 01 1 072 44 SUM 073 06 06 071 01 1 072 44 SUM 073 06 06 071 01 1 072 44 SUM 073 06 06 071 01 1 072 44 SUM 073 06 06 071 07 07 07 076 13 C 077 076 13 C 078 02 02 079 42 STB 080 09 09 081 43 RCL 082 05 05 083 42 STB 084 06 06 085 76 LBL 086 16 A* 086 16 A*	088 00 00 089 42 STD 090 08 08 091 76 LBL 092 17 B' 093 43 RCL 094 01 01 095 42 STD 096 07 07 097 76 LBL 098 18 C' 099 73 RC* 100 03 03 101 65 × 102 73 RC* 103 04 04 104 95 = 105 74 SM* 106 06 06 107 43 RCL 108 00 00 109 44 SUM 110 03 03 111 01 1 112 44 SUM 113 04 04 114 97 BSZ 115 07 07 116 18 C' 117 43 RCL 118 00 00 119 65 × 120 43 RCL 121 01 122 75 - 123 01 1 124 95 = 125 22 INV 126 44 SUM 127 03 03 128 43 RCL 129 01 01 130 95 = 131 22 INV	132 44 SUM 133 04 1 134 01 1 135 44 SUM 136 06 DSZ 138 07 BSZ 138 139 17 BSZ 140 00 INV 141 00 INV 142 22 INV 143 04 SUM 144 04 SUM 144 04 DSZ 146 01 BSZ 150 09 BF

2 Lineare Gleichungen und Ungleichungen

2.1 Der Algorithmus von Gauß

Das Programm berechnet die Lösung eines linearen Gleichungssystems Ax = a (A reguläre n,n-Matrix, a n-Spalte) nach dem Gaußalgorithmus. Dabei wird die Matrix [A, a] mittels geeigneter Zeilenumformungen in die Matrix [R, b] überführt. Die Lösung des linearen Gleichungssystems Rx = b, die durch Rückwärtseinsetzen gewonnen wird, löst auch das System Ax = a. Das Programm hält, wenn im Verlauf der Rechnung eines der Diagonalelemente r_{ij} von R zu Null wird, und zeigt dies durch eine blinkende Anzeige an. Vor dem Rückwärtseinsetzen gibt das Programm den Wert der Determinante von A aus.



Programminstruktionen

	Verfahren	Eingabe	Taste	Anzeige
1	Magnetkarte einlesen (Block 1, 2)			2
2	Programmbeginn		Α	2
3	Eingabe der Nummer des ersten zu belegenden Speicherplatzes $k \ge 11$	k	R/S	1
4	Eingabe der Matrix [A, a] spaltenweise	a ₁₁	R/S	2
		a ₂₁	R/S	3
				•
				n ² +1
		a _{nn}	R/S R/S	n +1 n ² +2
		a ₁	17.5	II +2
		:	1 :	:
		a _n	R/S	n ² +n+1
5	Ende der Koeffizienteneingabe		В	0
6	Eingabe von k und n	k	R/S	k
		n	R/S	
7	Anzeige von det A			det A

	Verfahren	Eingabe	Taste	Anzeige
8	(falls det A ≠ 0)		R/S	
9	Ergebnisanzeige		R/S : R/S	x ₁ x ₂ : : x _n

Registerinhalte

 $R_{00}, ..., R_{10}$: Programmzeiger $R_k, ..., R_{k+n^2-1}$: $a_{11}, ..., a_{nn}$

 $R_{k+n^2}, ..., R_{k+n(n+1)-1}$: $a_1, ..., a_n$

Bemerkungen

- 1. Das Programm "schreibt" die gesuchte Matrix [R, b] über die eingegebene Matrix [A, a].
- Bei gewöhnlicher Speicherbereichsverteilung bearbeitet das Programm Matrizen bis zur Ordnung n = 6; bei Änderung der Speicherbereichsverteilung auf 70 Datenspeicher mittels 7 2nd Op 17 auch der Ordnung n = 7.

Beispiel

Gesucht ist die Lösung des linearen Gleichungssystems Ax = a mit

$$A = \begin{bmatrix} 2 & 2 & 0 \\ 2 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & 2 \end{bmatrix} \text{ und } \mathbf{a} = \begin{bmatrix} 6 \\ 7 \\ 9 \end{bmatrix}.$$

Anmerkungen	Eingabe	Taste	Anzeige	
Magnetkarte einlesen (Block 1, 2)			2	
Programmbeginn		A	2	
Eingabe von: k	11	R/S	1	
a ₁₁	2	R/S	2	
a ₂₁	2	R/S	3	
a ₃₁	1	R/S	4	
a ₁₂	2	R/S	5	
a ₂₂	1	R/S	6	
a ₃₂	1	R/S	7	
a ₁₃	0	R/S	8	
a ₂₃	1	R/S	9	
a ₃₃	2	R/S	10	
a ₁	6	R/S	11	
a ₂	7	R/S	12	
a ₃	9	R/S	13	

Anmerkungen	Eingabe	Taste	Anzeige	
Ende der Koeffizienteneingabe		В	0	
Eingabe von: k	11	R/S	11	
n	3	R/S		
Anzeige von: det A			-4	
		R/S		
Anzeige von: x ₁			1	
x ₂		R/S	2	
x ₃		R/S	3	

Programm 2.1	Der Algorithmus von Gauß	
000 - 76 LBL 001 11 A 002 91 R/S 003 42 STD 004 00 GO 005 01 1 006 42 STD 007 02 02 008 43 RCL 009 02 02 010 91 R/S 011 72 ST* 012 00 00 013 01 1 014 44 SUM 015 00 00 016 44 SUM 017 02 02 018 61 GTD 019 00 00 020 08 08 021 76 LBL 022 12 B 023 25 CLR 024 91 R/S 025 42 STD 026 01 01 027 91 R/S 028 42 STD 029 00 00 030 43 RCL 031 01 01 032 42 STD 033 02 02 034 42 STD 035 04 04 036 43 RCL 037 02 02 038 85 +	039 01 1 078 55 ÷ 040 95 = 079 73 RC* 041 42 STD 080 02 02 042 03 03 081 95 = 043 42 STD 082 42 STD 044 05 05 083 10 10 045 43 RCL 084 76 LBL 046 00 00 085 15 E 047 75 - 086 73 RC* 048 01 1 087 04 04 049 95 = 088 65 × 050 42 STD 089 43 RCL 051 07 07 090 10 10 052 76 LBL 091 95 = 053 13 C 092 22 INV 054 43 RCL 093 74 SM* 055 07 07 094 05 05 056 42 STD 095 43 RCL 057 08 08 096 00 00 058 73 RC* 099 44 SUM 059 02 02 098 04 64 060 67 EQ 099 44 SUM 061 33 X² 100 05 05 062 76 LBL 101 97 DSZ 063 14 D 102 09 09 064 43 RCL 103 15 E 065 07 07 104 76 LBL 066 85 + 105 22 INV 067 02 2 106 01 1 068 95 = 107 44 SUM 069 42 STD 108 03 03 070 09 09 109 53 (071 29 CP 110 43 RCL 072 73 RC* 111 07 07 073 03 03 112 85 + 074 67 EQ 113 02 2 075 22 INV 114 54) 076 73 RC* 115 65 ×	117 00 00 118 95 = 119 22 INV 120 44 SUM 121 04 04 122 75 - 123 01 1 124 95 = 125 22 INV 126 44 SUM 127 05 05 128 97 DSZ 129 08 0 127 05 05 128 97 DSZ 129 08 43 RCL 131 43 RCL 132 00 14 D 131 43 RCL 132 00 00 133 85 + 134 01 1 135 95 = 136 44 SUM 137 02 02 138 42 STD 140 42 STD 141 04 04 142 85 + 144 95 = 145 42 STD 146 05 05 147 42 STD 148 03 03Z 149 97 DSZ 151 13 C 152 01 1 153 42 STD 153 42 STD 154 06 06 155 43 RCL

157 42 ST 158 07 C 159 00 00 C 161 42 76 LE 162 76 LE 163 19 D' 163 07 PR 164 19 D' 165 07 PR 165 07 PR 167 08 PR 168 043 RC 170 08 PR 171 08 PR 171 08 PR 172 01 1 173 44 RC 174 44 RC 177 08 PR 178 09 PR 178 178 PR 179 183 PR 183 PR 184 PR 185 PR 186 PR 187 PR 188 PR 189 PR
77 209 12 210 10 211 10 212 10 211 10 212 10 213 10 214 11 215 11 216 11 217 11 218 12 216 12 221 13 221 14 221 15 222 16 223 16 223 17 222 18 224 18 225 19 226 19 226 19 227 19 228 19 229 10 221 10
54) × (65 × (
268 17 269 73 269 73 270 04 271 65 272 73 273 05 274 95 275 22 276 74 277 02 280 22 281 44 282 04 283 03 284 22 285 44 286 05 287 97 288 08 289 17 290 75 291 03 294 03
30538CL 30538CL 505
30101234456789012334567890123345678901233456789
-LLO = 0440401 + LLO × (LLO + 1) - 1 = 0529 + LLO = 053400 + 1) - 1 = 0529 + LLO = 053400 + 1) - 1 = 0529 + LLO = 053400 + 1) - 1 = 0529 + LLO = 053400 + 1) - 1 = 0529 + LLO = 053400 + 1) - 1 = 0529 + LLO = 053400 + 1) - 1 = 0529 + LLO = 053400 + 1) - 1 = 0529 + LLO = 053400 + 1) - 1 = 0529 + LLO = 053400 + 1) - 1 = 0529 + LLO = 053400 + 1) - 1 = 0529 + LLO = 053400 + 1) - 1 = 05200 + 1) - 1 = 05200 + LLO = 053400 + 1) - 1 = 05200 + LLO = 053400 + 1) - 1 = 05200 + LLO = 053400 + 1) - 1 = 05200 + LLO = 053400 + 1) - 1 = 05200 + LLO = 053400 + 1) - 1 = 05200 + LLO = 053400 + 1) - 1 = 05200 + LLO = 053400 + LLO = 053

2.2 Der Gaußalgorithmus mit Pivotsuche

Das Programm löst auch solche linearen Gleichungssysteme Ax = a (A n,n-Matrix, a n-Spalte), bei denen der gewöhnliche Gaußalgorithmus wegen einer Null in der Hauptdiagonalen der zu erzeugenden Matrix R versagen würde (siehe 2.1 "Der Algorithmus von Gauß"). Beim Gaußalgorithmus mit Pivotsuche wird vor dem Eliminationsschritt j das betragsgrößte Element der "Restspalte" j

$$|a_{rj}| = \max_{i \ge i} |a_{ij}|$$

gesucht und anschließend die Zeile r der Matrix [A, a] mit Zeile j vertauscht.

Das Programm berechnet nicht den Wert der Determinante von A. Es bearbeitet Matrizen bis zur Ordnung n = 6.

Programminstruktionen

	Verfahren	Eingabe	Taste	Anzeige
1	Magnetkarte einlesen (Block 1, 2)			2
2	Programmbeginn		A	2
3	Eingabe der Nummer des ersten zu belegenden Speicherplatzes k ≥ 15	k	R/S	1
4	Eingabe der Matrix [A, a] spaltenweise	a ₁₁ a ₂₁	R/S R/S : : R/S R/S	2 3 : n ² +1 n ² +2 : n ² +n+1
5	Ende der Koeffizienteneingabe	a _n	В В	0
6	Eingabe von n und k	n k	R/S R/S	n
7	Ergebnisanzeige		R/S : : R/S	x ₁ x ₂ : : x _n

Registerinhalte

 $R_{00}, ..., R_{14}$: Programmzeiger $R_k, ..., R_{k+n^2-1}$: $a_{11}, ..., a_{nn}$ $R_{k+n^2}, ..., R_{k+n^2+n-1}$: $a_1, ..., a_n$

Beispiel

Gesucht ist die Lösung des linearen Gleichungssystems Ax = a mit

$$A = \begin{bmatrix} 2 & 2 & 0 \\ 1 & 1 & 3 \\ 1 & 3 & 2 \end{bmatrix} \text{ und } \mathbf{a} = \begin{bmatrix} 8 \\ 10 \\ 14 \end{bmatrix}.$$

Anmerkungen	Eingabe	Taste	Anzeige
Magnetkarte einlesen (Block 1, 2)			2
Programmbeginn		A	2
Eingabe von: k	15	R/S	1
a ₁₁	2	R/S	2
a ₂₁	1	R/S	3
a ₃₁	1	R/S	4
a ₁₂	2	R/S	5
a ₂₂	1	R/S	6
a ₃₂	3	R/S	7
a ₁₃	0	R/S	8
a ₂₃	3	R/S	9
a ₃₃	2	R/S	10
a ₁	8	R/S	11
a ₂	10	R/S	12
a ₃	14	R/S	13
Ende der Koeffizienteneingabe		В	0
Eingabe von: n	3	R/S	3
K	15	R/S	
Anzeige von: x ₁			1
X ₂		R/S	3
x ₃		R/S	2

Programm 2.2	Der Gaußalgorith	mus mit Pivotsuche	
000 76 LBL 001 11 A 002 91 R/S 003 42 STB 004 00 00 005 01 1 006 42 STB 007 01 01 008 43 RCL 009 01 01 010 91 R/S 011 72 ST*	013 01 1 014 44 SUM 015 00 00 016 01 1 017 44 SUM 018 01 01 019 61 GTD 020 00 00 021 08 08 022 76 LBL 023 12 B	026 42 STB 027 00 00 028 91 R/S 029 42 STB 030 01 01 031 42 STB 032 02 02 033 42 STB 034 04 04 035 43 RCL 036 02 02 037 85 +	039 95 = 040 42 STD 041 03 03 042 42 STD 043 05 05 044 43 RCL 045 00 00 046 75 - 047 01 1 048 95 = 049 42 STD
012 00 00	024 25 CLR 025 91 R/S	037 65 7	050 07 07 051 76 LBL

052 13 C 0 053 00 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0
113 10 E • 114 73 RC* 115 12 12 116 42 STD 117 13 13 118 73 RC* 119 02 02 120 72 ST* 121 12 122 122 43 RCL 123 13 13 124 72 ST* 125 02 02 126 43 RCL 127 00 00 128 44 SUM 129 02 02 130 44 SUM 129 02 02 130 44 SUM 129 02 02 133 06 06 134 10 E • 135 53 (CL 137 07 DSZ 138 85 + 139 02 2 140 65 × 137 07 07 138 85 + 139 02 2 140 65 X 141 65 X 142 43 RCL 143 00 00 144 95 = 145 22 INV 146 44 SUM 147 02 02 148 43 RCL 149 07 07 150 42 STD 151 08 08 153 32 X∤T 154 73 RC* 155 02 02 156 67 EQ 157 04 04 158 79 76 LBL 161 43 RCL 152 00 0 153 32 X∤T 154 73 RC* 155 02 02 156 67 EQ 157 04 07 158 79 76 LBL 161 43 RCL 162 07 07 158 79 76 LBL 161 43 RCL 162 07 07 163 85 + 164 02 STD 167 09 09 168 00 0 169 32 X∤T 170 73 RC* 171 03 03 172 67 EQ 173 02
174 06 06 175 73 RC* 176 03 03 177 55 ÷ 178 73 RC* 179 02 02 180 95 = 181 42 TO 10 183 76 LBL 184 15 E 185 73 RC* 186 04 04 187 65 × 188 43 RCL 189 10 10 190 95 = 191 22 INV 192 74 SM* 193 05 05 194 44 SUM 197 04 04 198 44 SUM 197 04 04 198 44 SUM 199 05 05 200 97 DSZ 201 09 09 202 15 E 203 01 1 204 44 SUM 199 05 05 200 97 DSZ 201 09 09 202 15 E 203 01 1 204 205 03 03 206 53 (207 43 RCL 208 07 07 209 85 + 210 02 2 211 54) 212 65 × 213 43 RCL 214 00 00 215 95 = 216 22 INV 217 44 SUM 218 04 04 219 75 - 220 01 1 221 95 = 216 22 INV 217 44 SUM 218 04 04 219 75 - 220 01 1 221 95 = 216 22 INV 217 44 SUM 223 44 SUM 224 05 05 225 97 DSZ 226 08 08 227 14 D 228 43 RCL 229 00 00 230 85 + 231 01 1 232 95 = 233 44 SUM 234 02 02 235 43 RCL
236 02 STD 4

298 95 299 24 301 03 302 43 303 02 304 75 305 43 307 95 308 42 309 04 311 02 312 85 313 95 314 95 315 42 315 42 317 05 31	INV SUM 03 RCL 00 = CL 00 = STD 04 RCL 05 RCL 09 LBL RCL 00 RCL	333 07	22 STO 18 08 16 LBL 17 B' 13 RC* 14 04 15 C* 15 C* 15 C* 16 SM* 17 SM* 18 CC 1	3667 368369 370371 3773 3774 3775 3776 3776 3776 3776 3776 3777 3778 3778	95 = 22 INV 44 SUM 03 03 01 1 22 INV 44 SUM 02 02 43 RCL 02 75 - 43 RCL 00 00 95 = 42 STD 04 43 RCL 01 01 85 + 43 RCL 00 00 85 + 01 1 54 > 75 - 01 1 95 = 42 STD 95 = 42 STD	4001 4001 4003 4004 4006 4009 4011 4012 4013 4014 4015 4016 4017 4018 4018 4018 4018 4018 4018 4018 4018	09 09 16 A CL 00 42 STD 02 43 R CL 00 33 X + CL 01 95 STD 03 R STD 03 R STD 03 R STD 03 R STD 00 00 00 00 00 00 00 00 00 00 00 00 00
329 43 330 09 331 95	RCL 09	363 C 364 8					

2.3 Die LR-Zerlegung

Die LR-Zerlegung ist ein konzentrierter Gaußalgorithmus, der die Matrix A zerlegt in das Produkt zweier Dreiecksmatrizen L und R. Dabei sei A zunächst ohne Zeilenvertauschungen zerlegbar, was i.a. nicht der Fall ist.

Die LR-Zerlegung läßt sich zur Lösung linearer Gleichungssysteme verwenden. Besonders sinnvoll ist ihre Anwendung, wenn mehrere Systeme $Ax = a_1, \ldots, Ax = a_r$ mit identischer Koeffizientenmatrix A vorliegen. Zur Lösung dieser r Systeme wird die LR-Zerlegung einmal bereitgestellt.

Das Programm wurde in zwei Teile zerlegt; dadurch läßt es sich auf Matrizen bis zur Ordnung n = 6 anwenden.

Programminstruktionen

	Verfahren	Eingabe	Taste	Anzeige
1	"Teil 1" einlesen (Block 1)			1
2	Programmbeginn ,,Teil 1"		Α	1
3	Eingabe der Nummer des ersten zu belegenden Speicherplatzes $k \ge 11$	k	R/S	1
4	Eingabe der Matrix [A, a] spaltenweise	a ₁₁ a ₂₁ a _{nn} a ₁	R/S R/S : R/S R/S	2 3 : n ² +1 n ² +2 :
				2,
_	T-d-d-W-strick A	a _n	R/S	n ² +n+1
5	Ende der Koeffizienteneingabe		B	0
6	Eingabe von n und k	n k	R/S R/S	0
7	"Teil 2" einlesen (Block 1, 2)			2
8			С	-
9	Ergebnisanzeige		R/S :	x ₁ x ₂ :
		Ì	R/S	x _n
10	Eingabe einer neuen "rechten Seite" a'	a ₁	A' R/S	1 2
		a _n	R/S	: n+1
11	Ende der Eingabe		C'	
12	Ergebnisanzeige		R/S	x ₁ ' x ₂ '
			: R/S	; x'n

Registerinhalte

 $R_{00},...,R_{10}$: Programmzeiger $R_k,...,R_{k+n^2-1}$: $a_{11},...,a_{nn}$ $R_{k+n^2},...,R_{k+n^2+n-1}$: $a_1,...,a_n$

Bemerkungen

- Ist eine LR-Zerlegung von A nicht möglich, so hält das Programm, und der Rechner zeigt dies durch eine blinkende Anzeige an.
- Die Schritte 10 bis 12 können beliebig oft wiederholt werden.

Beispiel

Gesucht ist die Lösung der linearen Gleichungssysteme Ax = a und Ax = a' mit

$$A = \begin{bmatrix} 2 & 2 & 0 \\ 2 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & 2 \end{bmatrix}, \qquad a = \begin{bmatrix} 6 \\ 7 \\ 9 \end{bmatrix}, \qquad a' = \begin{bmatrix} 12 \\ 18 \\ 14 \end{bmatrix}$$

Anmerkungen	Eingabe	Taste	Anzeige
"Teil 1" einlesen (Block 1)			1
Programmbeginn "Teil 1"		A	1
Eingabe von: k	11	R/S	1
a ₁₁	2	R/S	2
a ₂₁	2	R/S	3
a ₃₁	1	R/S	4
a ₁₂	2	R/S	5
a ₂₂	1	R/S	6
a ₃₂	1	R/S	7
a ₁₃	0	R/S	8
a ₂₃	1	R/S	9
a ₃₃	2	R/S	10
a ₁	6	R/S	11
a ₂	7	R/S	12
а _З	9	R/S	13
Ende der Koeffizienteneingabe		В	0
Eingabe von: n	3	R/S	0
k	11	R/S	
			0
"Teil 2" einlesen (Block 1, 2)			2
Programmbeginn "Teil 2"		c	
Anzeige von: x ₁			1
x ₂		R/S	2
x ₃		R/S	3
neue ,,rechte Seite" a'		A'	1
Eingabe von: a ₁	12	R/S	2
a ₂	18	R/S	3
a ₃	14	R/S	4
Ende der Eingabe		C'	•
Anzeige von: x ₁			8
X12eige von: X1 X2		R/S	
			-2 4
x′ ₃		R/S	4

Programm 2.3	Die LR-Zerlegung	
Teil 1		
000 76 LBL 001 11 A 002 91 R/S 003 42 STD 004 02 02 005 01 1 006 42 STD 007 03 03 008 43 RCL 009 03 03 010 91 R/S 011 72 ST* 012 02 02 013 01 1 014 44 SUM 015 03 03 016 44 SUM 017 02 02 018 61 GTD 019 00 00 020 08 08 021 76 LBL 022 12 B 023 25 CLR 024 91 R/S	027 75 - 052 02 076 85 4 028 01 1 053 22 INV 077 01 1 029 95 = 054 64 PD* 078 95 = 030 42 STD 055 03 03 079 42 ST 031 04 04 056 01 1 080 03 03 03 03 03 03 03 03 03 03 03 03 03 03 082 01 0 033 91 R/S 058 03 03 082 01 0 03 03 082 01 0 033 92 01 0 03 0	01 +1 = T03L1 +0001 + L00 = T04L0 -1 = T07R

Teil 2

000 76 LBL 025 04 04 04 001 13 C 026 95 = 002 43 RCL 027 22 INV 003 00 00 028 74 SM* 004 75 - 029 05 05 05 005 43 RCL 030 43 RCL 006 07 07 031 00 00 007 95 = 032 44 SUM 008 42 STB 033 03 03 03 009 08 08 034 01 1 010 01 1 035 44 SUM 011 42 STB 036 04 04 04 012 10 10 037 97 DSZ 013 76 LBL 038 09 09 014 14 D 039 23 LNX 015 43 RCL 016 10 10 041 10 10 017 42 STB 042 65 × 018 09 09 043 43 RCL 016 10 10 041 10 10 017 42 STB 042 65 × 048 22 INV 024 73 RC* 049 44 SUM	050 03 03 051 43 RCL 052 10 10 053 22 INV 054 44 SUM 055 04 04 056 01 1 057 44 SUM 058 05 05 059 44 SUM 060 10 10 061 97 DSZ 062 08 08 063 14 D 064 43 RCL 065 07 07 066 75 - 067 01 1 068 95 = 069 42 STD 070 08 08 071 00 0 072 32 X†T 073 43 RCL 074 08 08	075 67 EQ 076 18 C* 077 76 LBL 078 10 E* 079 43 RCL 080 00 00 081 75 - 082 43 RCL 083 07 07 084 95 = 085 42 STD 086 09 09 087 76 LBL 088 24 CE 089 78 RC* 090 03 03 091 65 × 092 73 RC* 093 04 04 094 95 = 095 22 INY* 096 74 SRC* 097 05 05
--	---	--

012345678901245678901245678901245678901245678900124567890100000000000000000000000000000000000	97 SUM 97 DSZ 99 PRT* 99 PRT* 99 PRT* 99 PRT* 99 PRT* 99 PRT* 99 PRT* 99 PRT* 99 PRT* 99 PRT* 90 CLO 99 PRT* 90 CLO 99 PRT* 90 CLO 99 PRT* 90 CLO 90 CLO 9	16234456678901234456789012322222222222222222222222222222222222	43 RCL 000 95 1 = 000 85 1 = 000 97 07 07 13 CL 100 13 RCL 100 13 RCL 100 13 RCL 100 13 RCL 100 143 RCL 100 15 RCL 100 16 RCL 100 16 RCL 100 16 RCL 100 16 RCL 100 16 RCL 100 16 RCL 100 17 RCL 100	4556789012334567890123445678901233456789012344567890 222222222222222222222222222222222222	00 00 44 SUM 04 1 44 SUM 03 DSZ 8 1 1 SUM 04 SUM 05 R CL 1 SUM 06 SUM 07 SUM 08 SU	678901234567890123456789012345678901234567890123456789012345678901234567890123456789012345678901234567890123456789012345678901234567890123456789012345678901234567890123456789012345678901234444	> X (L O O - 1) = T O 3 N V * (L O C O C O C O C O C O C O C O C O C O
152 153 154	01 1 44 SUM 05 05 43 RCL	214 215 216	73 RC* 04 04 65 ×	276 277 278	42 STO 02 02 43 RCL 01 01	338 339 340	43 RCL 00 00 75 -

34901234567890123456789012345 5555555556666666677777777777777777777	73 RC* 04 04 65 X 05 73 RC* 05 952 INV 05 952 INV 00 22 RCL 00 24 SUM 01 INV 01 INV 05 97 DSZ 089 RC3 1NV 05 PD* 06 RC0 06 RC0 07 RC0 08 RC0	378 379 381 3883 3886 3889 3899 3899 3899 401 401 405	95 = 1 NV 44 SUM 03 1 1 22 INV 44 SUM 02 INV 44 SUM 02 R 02 R 02 R 02 R 04 R 01 R 01 R 01 R 00 R 01 R 00 R 00	408 409 410 411 412 413 414 415 416 417 418 421 422 423 424 425 426 427 428 430 431 432 433 434	95 = 42 STD 05 05 97 DSZ 09 09 90 LST 43 RCL 00 00 42 STD 00 33 X2 85 RCL 01 95 = 42 STD 03 RC* 03 RC* 03 P1 R/S 03 P1 R/S 03 P1 R/S 03 P2 RC* 03 P3 RC* 03	38901234567890123456789012345 433444444444555555556789012345 44444444444444444444444444444444444	91 R/S 76 A* 16 A* 43 RCL 01 85 + 43 RCL 03 X ± 40 00 33 X ± 40 00 34 CL 04 RCL 04 RT* 04 SUM 04 GTO 04 GTO 04 53
374 375 376 377	43 RCL 00 00 85 + 01 1	404 405 406 407	01 1 54) 75 - 01 1	434 435 436	97 DSZ 02 02		
200	OI I	907	01 1	437	88 DMS		

2.4 Die LR-Zerlegung mit Pivotsuche

Die gewöhnliche LR-Zerlegung versagt, wenn eines der Diagonalelemente von R zu Null wird. Dann hat A keine LR-Zerlegung, wohl aber die Matrix P·A, wobei P die Permutationsmatrix der Zeilenvertauschungen ist. Das Programm bestimmt also Dreiecksmatrizen L und R mit $L \cdot R = P \cdot A$. Es wurde in drei Teile zerlegt und gestattet so die Anwendung auf Matrizen bis zur Ordnung n = 5. Für die Lösung mehrerer linearer Gleichungssysteme gilt das entsprechende wie beim Programm 2.3 "Die LR-Zerlegung".

Programminstruktionen

	Verfahren	Eingabe	Taste	Anzeige
1	"Teil 1" einlesen (Block 1)			1
2	Programmbeginn ,,Teil 1"		Α	1
3	Eingabe der Nummer des ersten zu belegenden Speicherplatzes $k \ge 14$	k	R/S	1

	Verfahren	Eingabe	Taste	Anzeige
4	Eingabe der Matrix [A, a] spaltenweise	a ₁₁	R/S	2
		a ₂₁	R/S	3
			:	•
		a _{nn}	R/S	n ² +1
		a ₁	R/S	n ² +2
] -		
		:		:
		a _n	R/S	n ² +n+1
1 1	Ende der Koeffizienteneingabe		В	n ² +n+1
6	Eingabe von n und k	n	R/S	n
		k	R/S	
_	T " 0"			0
1 1	"Teil 2" einlesen (Block 1, 2)			2
8	Programmbeginn "Teil 2"		C	
	-			0
	"Teil 3" einlesen (Block 1, 2)			2
	Programmbeginn "Teil 3"		D	
11	Ergebnisanzeige			x ₁
			R/S	x ₂
			R/S	x _n
12	Eingabe einer neuen "rechten Seite" a'		Α'	1
		a ₁	R/S	2
			:	:
		1 ;		
10	Finds don Montalination in the	a _n	R/S	n+1
1 1	Ende der Koeffizienteneingabe		B'	
14	Ergebnisanzeige		5/6	x ₁
			R/S	x ₂
			:	
			R/S	x'n

Registerinhalte

 $R_{00}, ..., R_{13}$: Programmzeiger

 $R_k, ..., R_{k+n^2-1}$: $a_{11}, ..., a_{nn}$

 $R_{k+n^2}, ..., R_{k+n^2+n-1}$: $a_1, ..., a_n$

 $R_{k+n^2+n}, ..., R_{k+n^2+2n-1}$: Zeilenindizes

Bemerkungen

- In den Registern R_{k+n²+n}, ..., R_{k+n²+2n-1} werden die Zeilenvertauschungen gespeichert.
- 2. Ist A nicht regulär, so hält das Programm und der Rechner zeigt dies durch eine blinkende Anzeige an.

Beispiel

Gesucht ist die Lösung der linearen Gleichungssysteme Ax = a und Ax = a' mit

$$A = \begin{bmatrix} 2 & 2 & 0 \\ 1 & 1 & 2 \\ 2 & 1 & 1 \end{bmatrix}, \qquad a = \begin{bmatrix} 6 \\ 9 \\ 7 \end{bmatrix}, \qquad a' = \begin{bmatrix} 12 \\ 14 \\ 18 \end{bmatrix}$$

Anmerkungen	Eingabe	Taste	Anzeige
"Teil 1" einlesen (Block 1)			1
Programmbeginn ,,Teil 1"		A	1
Eingabe von: k	14	R/S	1
a ₁₁	2	R/S	2
a ₂₁	1	R/S	3
a ₃₁	2	R/S	4
a ₁₂	2	R/S	5
a ₂₂	1	R/S	6
a ₃₂	1	R/S	7
a ₁₃	0	R/S	8
a ₂₃	2	R/S	9
a ₃₃	1	R/S	10
a ₁	6	R/S	11
a_2	9	R/S	12
a_3	7	R/S	13
Ende der Koeffizienteneingabe		В	13
Eingabe von: n	3	R/S	3
k	14	R/S	
		i l	0
"Teil 2" einlesen (Block 1, 2)			2
Programmbeginn ,,Teil 2"		c	
,,			0
"Teil 3" einlesen (Block 1, 2)			2
Programmbeginn "Teil 3"		D	
Anzeige von: x ₁			1
x ₂		R/S	2
x ₃	1	R/S	3

Anmerkungen	Eingabe	Taste	Anzeige
neue "rechte Seite" a'		A'	1
Eingabe von: a ₁	12	R/S	2
a ₂	14	R/S	3
a ₃	18	R/S	4
Ende der Eingabe		B'	
Anzeige von: x ₁			8
x ₂ '		R/S	-2
x ₃		R/S	4

Programm 2.4	Die LR-Zerlegung	mit Pivotsuche	
Teil 1			
000 76 LBL 001 11 A 002 91 R/S 003 42 STD 004 02 02 005 01 1 006 42 STD 007 03 03 008 43 RCL 009 03 03 010 91 R/S 011 72 ST* 012 02 02 013 01 1 014 44 SUM 015 03 03 016 44 SUM 017 02 02 018 61 GTD 019 00 00 020 08 08 021 76 LBL 022 12 B	023 91 R/S 024 42 STU 025 00 00 026 91 R/S 027 42 STU 028 01 01 029 85 + 030 43 RCL 031 00 00 032 33 X2 033 85 + 034 43 RCL 035 00 00 036 95 = 037 42 STU 038 02 02 039 01 1 040 42 STU 041 03 03 042 43 RCL 043 00 00 044 42 STU 045 04 04	046 76 LBL 047 22 INV 048 43 RCL 049 03 03 050 72 ST* 051 02 02 052 01 1 053 44 SUM 054 02 02 055 44 SUM 056 03 03 057 97 DSZ 058 04 04 059 22 INV 060 43 RCL 061 01 01 062 42 STD 063 02 02 064 42 STD 065 11 11 066 85 + 067 01 1 068 95 =	069 42 STD 070 03 03 071 43 RCL 072 00 00 073 75 - 074 01 1 075 95 = 076 42 STD 077 06 06 078 42 STD 079 07 07 080 00 0 081 42 STD 082 12 12 083 42 STD 084 13 13 085 32 KCT 087 02 02 088 50 I×I 089 32 X&T 090 91 R/S
Teil 2			
000 76 LBL 001 13 C 002 01 1 003 44 SUM 004 11 11 005 73 RC* 006 11 11 007 22 INV 008 77 GE 009 24 CE	010 67 EQ 011 24 CE 012 32 X;T 013 43 RCL 014 11 11 015 42 STD 016 12 12 017 01 1 018 44 SUM 019 13 13	020 76 LBL 021 24 CE 022 97 DSZ 023 06 06 024 13 C 025 43 RCL 026 13 13 027 32 XIT 028 00 0	030 25 CLR 031 43 RCL 032 07 07 033 85 + 034 03 3 035 95 = 036 42 STD 037 06 06 038 76 LBL 039 32 X{T

288 12 12 289 42 STD 290 13 13 291 32 X;T 292 43 RCL 293 07 07 294 75 - 295 01 1 296 95 = 297 42 STD 298 09 09 298 09 02 301 50 I×I 302 32 X;T 303 76 LBL 307 11 11 308 73 RC* 307 11 11 308 73 RC* 307 11 11 310 50 I×I 311 27 GE 313 52 EE 314 67 EQ 315 52 EE 316 32 X;T 318 11 11 319 42 STD 321 01 1 319 42 STD 322 44 SUM 331 52 EE 3317 43 RCL 3318 11 11 3319 42 STD 3321 01 1 3322 44 SUM 3323 13 LBL 3324 76 LBL 3327 09 09 3328 45 RCL 3327 09 09 3328 45 RCL 3321 01 1 3322 14 SUM 3323 13 LBL 3323 13 LBL 3324 76 LBL 3325 52 EE 3326 97 DSZ 3327 09 09 3328 45 RCL	333 77 GE 334 53 CL 335 43 RCL 336 00 00 337 802 2 339 95 = 340 42 STD 341 09 09 342 43 RCL 343 65 × 345 65 × 346 43 RCL 347 00 00 348 75 RCL 351 54) 352 95 = 353 44 SUM 355 22 INV 356 22 INV 357 44 SUM 357 44 SUM 358 00 00 369 44 SUM 370 02 02 371 44 SUM 370 02 02	378 43 RCL 379 01 01 380 85 + 381 53 (382 43 RCL 383 00 - 384 75 - 385 43 RCL 386 07 07 387 54) 388 65 × 389 53 RCL 391 00 00 392 85 + 393 01 1 394 54) 395 95 = 396 42 STD 400 95 = 401 42 STD 402 05 05 403 43 RCL 404 07 07 405 75 - 406 01 1 407 95 = 408 42 STD 409 09 09 410 76 LBL 411 55 ÷ 412 73 RC+ 413 73 RC+ 414 22 INV 415 64 PD* 416 05 05 417 01 1 418 44 SUM 419 05 05 420 97 BSZ 421 09 09 422 55	423
--	--	---	-----

Teil 3

000 001 002 003 004 005	76 LBL 14 D 43 RCL 01 01 85 + 43 RCL	015 05 016 43	+ 1 = STD 05 RCL	022 023 024 025 026 027	04 43 00 75 01 95	04 RCL 00	032 033 034 035 036 037	00 75 43 09 95	RCL 00 RCL 09
006	00 00	017 01	01	028		STD	038		STO
007	33 Xz	018 85	+	029	09	. 09	039	08	08
800	95 =	019 01	1	030 031		LBL	040 041		LBL DSZ
009 010	42 STD 03 03	020 95 021 42	= STD	031	70	אעח	041	21	DOZ

073
4 105 106 107 108 109 109 1112 1113 1114 1116 1117 1118 1119 1119 1119 1119 1119 1119
42 STD 2431 RCL0 + (L0 + 1) ×
166 43 RCL 167 00 0- 168 75 - 169 43 RCL 170 09 09 171 95 = 172 42 STD 173 08 LBL 175 89 π 176 73 RC* 177 04 04 178 65 X 179 75 = 180 05 05 181 95 = 182 22 INV 183 74 SMM 184 02 RCL 185 43 RC* 186 00 00 187 22 INV 188 44 SUM 199 04 04 190 01 1 191 22 INV 192 44 SUM 193 05 05 194 97 DSZ 195 08 08 196 89 π 197 73 RC* 198 03 03 199 22 INV 200 64 PD* 201 02 02 202 43 RCL 203 00 01 1 201 22 INV 202 43 RCL 203 00 01 1 201 22 INV 202 43 RCL 203 00 01 1 201 22 INV 202 43 RCL 203 00 01 1 201 22 INV 202 43 RCL 203 00 01 1 201 22 INV 202 43 RCL 203 00 01 1 201 22 INV 202 43 RCL 203 00 01 1 204 85 + 205 01 1 208 44 SUM 219 02 02 220 43 RCL 2216 75 - 217 43 RCL 222 43 RCL 223 01 01 221 224 43 RCL 223 01 01 224 85 + 225 43 RCL 226 00 ×
89011234567890112345678901123456789012345678901123456789012345678901234567890123456789012345678901234567890123456789012345678901234567890123456789
CLO (CLO (CLO (CLO (CLO (CLO (CLO (CLO (

323 44 SUM 360 76 LBL 397 10 10 434 23 LNX	29012393456789901232323333333333333333333333333333333	03 03 61 GTD 02 02 81 81 76 BP 01 1 29 CP 04 8 CL 04 8 CL 04 8 CL 05 03 + L 00 85 RCL 03 85 RCL 03 85 RCL 04 8 CL 05 85 RCL 06 85 RCL 07 6 LNV 07 6 LNV 07 6 LNV 07 6 CL 07 6	327 329 330 331 3334 3335 3337 3338 3341 3443 344 3447 349 355 355 355 355 355 355 355 355 355 35	97 DSZ 05 SZ 05 SZ 1 NVL 01 85 RCL 02 87 CTC 03 85 RCL 03 85 RCL 03 85 RCL 04 85 RCL 05 STD 42 CCL 06 RCL 07 STD 43 RCL 09 STD 44 RCL 09 STD 44 RCL 09 STD 46 RCL 09 STD 47 RCL 09 STD 48 RCL 09 STD 48 RCL 09 STD 1	364 365 366 367 368 371 372 373 374 375 376 377 378 380 381 382 383 384 385 386 387 388 389 391 392	## 43 R CL 95 R CL 96 R CC 97 CL 97 CL 97 CL 98 CL	401 402 403 404 405 406 407 409 410 411 412 413 414 417 418 423 423 423 424 423 423 423 423 423 423	76 LBLR 25 RCL 27 - 10
324 04 04 361 23 LNX 398 97 USZ 435 61 GTQ 325 44 SUM 362 43 RCL 399 09 09 436 14 D1	320 321 322 323 324	72 ST* 07 07 01 1 44 SUM 04 04	357 358 359 360 361	95 = 42 STD 08 08 76 LBL 23 LNX	394 395 396 397 398	44 SUM 05 05 44 SUM 10 10 97 DSZ	431 432 433 434 435	07 07 97 DSZ 08 08 23 LNX 61 GTD

2.5 Inversion mit totaler Pivotsuche

Das Programm bestimmt die Inverse $A^{-1} = [a'_{ik}]$ einer regulären n,n-Matrix A mittels des Austauschverfahrens. Dabei wird in jedem Schritt innerhalb der bisher nicht getauschten Zeilen und Spalten eine totale Pivotsuche durchgeführt. Der jeweilige Pivot wird in die Hauptdiagonale getauscht. Nach Durchführung der Inversion werden die Zeilen und Spalten in natürlicher Reihenfolge geordnet.

Das Programm zerfällt in drei Teile und gestattet so die Anwendung auf Matrizen bis zur Ordnung $\,n=6.$

Programminstruktionen

	Verfahren	Eingabe	Taste	Anzeige
1	"Teil 1" einlesen (Block 1)			1
2	Programmbeginn "Teil 1"		Α	1
3	Eingabe der Matrixordnung n	n	R/S	n,
4	Eingabe der Nummer des ersten zu belegenden Speicherplatzes $k \ge 11$	k	R/S	1
5	Eingabe der Matrix A spaltenweise	a ₁₁ a ₂₁	R/S R/S :	2 3 : n ² +1
6	Ende der Koeffizienteneingabe	_ ann	В	0
7	"Teil 2" einlesen (Block 1, 2)			2
8	Programmbeginn "Teil 2"		С	0
9	"Teil 3" einlesen (Block 1, 2)			2
10	Programmbeginn "Teil 3"		D	
11	Ergebnisanzeige (A ⁻¹ spaltenweise)		R/S : : R/S	a ₁₁ a ₂₁ : a _{nn}

Registerinhalte

 $R_{00}, ..., R_{10}$: Programmzeiger

 $R_k, ..., R_{k+2n-1}$: Zeilen- und Spaltenindizes

 $R_{k+2n},...,R_{k+n^2+2n-1}$: $a_{11},...,a_{nn}$

Bemerkungen

- In den Registern R_k,..., R_{k+2n-1} werden die Zeilen- und Spaltenvertauschungen gespeichert und für den Rücktausch von dort abgerufen.
- 2. Ist A singulär, so hält das Programm während der Ausführung von "Teil 2" und zeigt dieses durch eine blinkende Anzeige an.

Beispiel

Gesucht ist die Inverse der Matrix $A = \begin{bmatrix} 2 & 2 & 0 \\ 1 & 1 & 2 \\ 2 & 1 & 1 \end{bmatrix}$.

Anmerkungen	Eingabe	Taste	Anzeige
"Teil 1" einlesen (Block 1)			1
Programmbeginn "Teil 1"		A	1
Eingabe von: n	3	R/S	3
k	11	R/S	
			1
Eingabe von: a ₁₁	2	R/S	2
a ₂₁	1	R/S	3
a ₃₁	2	R/S	4
a ₁₂	2	R/S	5
a ₂₂	1	R/S	6
a ₃₂	1	R/S	7
a ₁₃	0	R/S	8
a ₂₃	2	R/S	9
a ₃₃	1	R/S	10
Ende der Koeffizienteneingabe		В	
			0
"Teil 2" einlesen (Block 1, 2)			2
Programmbeginn ,,Teil 2"		C	
		i i	0
"Teil 3" einlesen (Block 1, 2)			2
Programmbeginn "Teil 3"		D	
Anzeige von: a'11			-0.25
a ₂₁		R/S	0.75
a ₃₁		R/S	-0.25
a ₁₂		R/S	-0.5
a ₂₂		R/S	0.5
a ₃₂		R/S	0.5
a ₁₃		R/S	1
a ₂₃		R/S	-1
a ₃₃		R/S	0

Es ist also
$$A^{-1} = \begin{bmatrix} -0.25 & -0.5 & 1\\ 0.75 & 0.5 & -1\\ -0.25 & 0.5 & 0 \end{bmatrix}$$
.

Programm 2.5	Inversion mit to	taler Pivotsuche	
Teil 1			
000 76 LBL 001 11 A 002 91 R/S 003 42 STD 004 00 00 005 91 R/S 006 42 STD 007 01 01 008 85 + 009 02 2 010 65 × 011 43 RCL 012 00 00 013 95 = 014 42 STD 015 02 02 016 01 1 017 42 STD 018 03 03	019 76 LBL 020 22 INV 021 43 RCL 022 03 03 023 91 R/S 024 72 ST* 025 02 02 026 01 1 027 44 SUM 028 02 02 029 44 SUM 030 03 03 031 61 GTD 032 22 INV 033 76 LBL 034 12 B 035 43 RCL 036 01 01	038 02 02 039 85 + 040 43 RCL 041 00 00 042 95 = 043 42 STD 044 03 03 045 01 1 046 42 STD 047 04 04 048 43 RCL 049 00 00 050 42 STD 051 05 05 052 76 LBL 053 23 LNX 054 43 RCL 055 04 04 056 72 ST*	057 02 02 058 72 ST* 059 03 03 060 01 1 061 44 SUM 062 02 02 063 44 SUM 064 03 03 065 44 SUM 066 04 04 067 97 DSZ 068 05 05 069 23 LNX 070 43, RCL 071 00 00 072 42 STD 073 02 02 074 25 CLR 075 91 R/S

000 0001 0002 0003 0004 0005 0007 0010 0110 0110 0110 0110 0110	76 LBL 13 C 43 RCL 01 01 85 + 43 RCL 00 00 65 × (L00 53 RCL 00 0 85 3 - 43 RCL 00 0 85 4 - 43 RCL 02 0 43 RCL 04 0 54 - 43 RCL 04 0 85 8 CL 04 0 85 8 CL 05 8 CL 06 0 85 8 CL 07 0 85 8 CL 08 0 86 0 87	03123334 03340 03360 03360 03360 0350 0350 0350 0350	02 02 42 STD 09 09 76 LBL 25 CLR 73 RC* 03 03 50 I×IV 77 GE 32 X*T 43 RCL 00 00 85 + 01 1 75 - 43 RCL 09 09 95 = 42 STD 04 44 RCL 00 00 85 + 01 1 75 - 43 RCL 09 09 95 = 42 STD 04 43 RCL 00 85 + 01 1 75 - 43 RCL	062 063 064 065 066 067 068 071 072 073 074 075 076 077 078 080 081 082 083 085 086 087 088	05 05 76 LBL 32 X:T 01 1 44 SUM 03 03 97 DSZ 09 09 25 CLR 00 0 GRD 43 RCL 00 CO 75 - 43 RCL 00 CO 95 = 44 SUM 03 03 97 DSZ 08 08 24 CE 43 RCL 00 00 85 + 01 1 95 = 42 STD 08 08	093 094 095 096 097 098 099 100 101 102 103 104 105 106 107 108 110 111 112 113 114 115 116 117 118 119 120 121	01 + L 01 + R 00 × 2 - L 05 × 2 - L 065 × 2 - L 075 × C 075 × C 085 × C 094 × C 095 × C 096 × C 096 × C 096 × C 097
029	24 CE	060	95 =	091	08 08	122	
030	43 RCL	061	42 ST∐	092	43 RCL	123	

124 65	188 189 190 191 192 193 194 195 197 198 199 190 191 192 201 202 203 201 202 203 201 202 203 201 202 203 201 202 203 203 203 201 203 203 203 203 203 203 203 203 203 203	000 - L00 - L00 - C00 -	24901234567890123466678901233456789012322222222222222222222222222222222222	42 STD 99 09 85 + 43 RCL 000 75 RCL 95 87 07 97 802 97 802 97 802 97 802 97 802 97 802 97 802 97 803 97 803 97 803 98 803 99 803 99 803 99 803 99 803 99 803 99 803 99 803 99 803 90 8	0123456789012345678901234567890123456789001234567890123456789012345678901234567890333333333333333333333333333333333333	### PACE OF THE PA
181 01 01	243 244 245	54)	305	43 RCL	367	43 RCL

372 95 373 42 374 09 375 76 376 45 377 43 378 09 379 67	STO 9 09 5 LBL 5 YX 8 RCL 9 09 7 EQ	399 400 401 402 403 404 405 406	43 RCL 00 00 42 STD 05 05 65 × 53 (02 2 85 +	426 427 428 429 430 431 432 433	10 10 76 LBL 53 (43 RCL 10 10 67 EQ 54) 43 RCL	453 454 455 456 457 458 459 460	65 × 53 (03 3 85 + 43 RCL 00 00 75 - 43 RCL
380 53 381 43 382 94 383 26 384 26 385 10 386 10 387 76 388 91 44 391 45 391 45 391 45 391 45 391 45 391 45 391 45 391 45	8 RCL 7 07 4 +/- 2 INV 4 PD* 0 LBL 2 EE 1 1 4 SUM 9 09 8 RCL 0 00 1 00 1 00 1 00 7 DSZ	407 408 409 410 411 412 413 414 415 416 417 420 421 423 424 425	43 RCL 00 00 75 - 43 RCL 02 02 54) 85 + 43 RCL 01 01 95 = 42 STD 09 09 43 RCL 00 00 75 - 43 RCL 02 02 95 = 42 STD	435 435 437 439 444 444 444 444 445 451 452	07 07 22 INV 64 PD* 09 09 76 LBL 54) 01 1 44 SUM 09 09 44 SUM 10 10 97 DSZ 05 05 53 (43 RCL 01 01 85 + 43 RCL 00 00	461 4623 4645 4664 4667 4669 4771 4774 4774 4778	02 54 75 R 02 95 8 08 95 95 97 98 97 97 97 97 98 97 97 97 97 97 97 97 97 97 97

116	160 73 RC* 161 04 04 162 75 - 163 43 RCL 164 03 03 165 95 = 166 22 INV 167 67 EQ 168 97 DSZ 169 43 RCL 170 02 02 171 85 + 172 01 1 173 75 - 174 43 RCL 175 05 05 176 95 = 177 67 EQ 178 96 WRT 179 02 2 180 65 × 181 43 RCL 182 00 00 183 75 - 184 43 RCL 185 02 02 186 85 + 187 43 RCL 188 01 01 189 75 - 190 01 1 191 95 = 192 42 STD 193 06 06 194 73 RC* 195 04 04 196 63 EX* 197 06 06 194 73 RC* 195 04 04 196 63 EX* 197 06 06 198 63 EX* 199 04 04 200 43 RCL 201 01 01	204 00 00 205 85 + 206 43 RCL 207 03 03 208 65 × 209 43 RCL 210 00 00 211 95 = 212 42 STD 213 04 04 214 85 + 215 53 (CL 217 02 02 218 75 - 219 43 RCL 220 05 05 221 85 + 222 01 1 223 54) 224 65 × 225 43 RCL 226 00 00 227 95 = 228 42 STD 229 06 06 227 95 = 228 42 STD 231 00 00 227 95 = 228 42 STD 233 07 07 234 76 LBL 231 00 00 232 42 STD 233 07 07 234 76 LBL 235 90 43 RCL 231 00 00 232 42 STD 233 07 07 234 76 LBL 235 90 6 06 230 63 EX* 237 04 04 238 63 EX* 239 06 06 240 63 EX* 239 06 06 240 63 EX* 241 04 04 242 01 1 243 44 SUM 244 04 04 245 44 SUM	248 07 07 18T 249 90 LST 249 90 LST 250 61 GTD 251 96 WRT 252 76 LBL 253 97 DSZ 254 01 1 255 05 05 05 05 05 05 05 05 05 05 05 05 0
			288 97 DS2 289 02 02 290 80 GRD 291 91 R/S

2.6 Die Cholesky-Zerlegung

Eine reguläre, symmetrische, positiv-definite n,n-Matrix A läßt sich zerlegen in A = C^TC, wobei C eine rechte obere Dreiecksmatrix ist. Wie die LR-Zerlegung verwendet man auch die Cholesky-Zerlegung zur Lösung linearer Gleichungssysteme Ax = a. Wegen der Symmetrie braucht man die Elemente von A unter der Hauptdiagonalen nicht abzuspeichern; eingegeben wird nur der in der Skizze schraffierte Teil der Matrix [A, a].

Das Programm wurde in zwei Teile zerlegt und gestattet so die Lösung linearer Gleichungssysteme bis zur Ordnung n=8, bei Änderung der Speicherbereichsverteilung auf 70 Datenspeicher mittels der Tastenfolge 7 2nd Op 17 sogar der Ordnung n=9.

	Verfahren	Eingabe	Taste	Anzeige
1	"Teil 1" einlesen (Block 1, 2)			2
2	Programmbeginn ,,Teil 1"		Α	2
3	Eingabe der Nummer des ersten zu	k	R/S	1
	belegenden Speicherplatzes $k \ge 11$			
4	Eingabe der Elemente von A oberhalb und	a ₁₁	R/S	2
	einschließlich der Hauptdiagonalen spalten-	a ₁₂	R/S	3
	weise, anschließend Eingabe der Elemente	a ₂₂	R/S	4
	von a	a ₁₃	R/S	5
		:	:	:
		•	·	n ² +n+2
		a _{nn}	R/S	$\frac{n^2+n+2}{2}$
			D /0	$\frac{n^2+n+4}{2}$
		a ₁	R/S	2
		:	:	:
		•		-2.2-12
		a _n	R/S	$\frac{n^2 + 3n + 2}{2}$
5	Ende der Koeffizienteneingabe		В	0
6	Eingabe von n und k		R/S	0
"	Emgabe von n und k	n k	R/S	U
		"	,5	0
7	"Teil 2" einlesen (Block 1, 2)			2
1 1	Programmbeginn "Teil 2"		c	-
9	Ergebnisanzeige			U
9	Ligebinsanzenge	1	R/S	X ₁
				× ₂
			:	:
			R/S	×n
10	Eingabe einer neuen "rechten Seite" a'		A'	1
		a ₁	R/S	2
		:	:	:
		a _n	R/S	n+1
11	Ende der Koeffizienteneingabe	⁻ n	C	
12	Ergebnisanzeige			Ų,
'-	FI Acousage realite		R/S	x ₁ x ₂
			'','	^2.
				:
			R/S	x'n

$$\begin{array}{l} R_{00}, \, \dots, \, R_{10} \colon \text{ Programmzeiger} \\ R_k, \, \dots, \, R_{k+\frac{n(n+1)}{2}-1} \colon a_{11}, a_{12}, a_{22}, a_{13}, \dots, a_{nn} \\ R_{k+\frac{n(n+1)}{2}}, \, \dots, \, R_{k+\frac{n(n+3)}{2}-1} \colon a_1, \dots, a_n \end{array}$$

Bemerkung

Ist eine Cholesky-Zerlegung von A nicht möglich, so hält das Programm und der Rechner zeigt dies durch eine blinkende Anzeige an.

Beispiel

Gesucht ist die Lösung der linearen Gleichungssysteme Ax = a und Ax = a' mit

$$A = \begin{bmatrix} 2 & 1 & 0 \\ \hline 1 & 4 & 1 \\ 0 & 1 & 2 \end{bmatrix}, \qquad a = \begin{bmatrix} 5 \\ 9 \\ 7 \end{bmatrix}, \qquad a' = \begin{bmatrix} 1 \\ -1 \\ 3 \end{bmatrix}.$$

Anmerkungen	Eingabe	Taste	Anzeige
"Teil 1" einlesen (Block 1, 2)			2
Programmbeginn "Teil 1"		Α	2
Eingabe von: k	11	R/S	1
a ₁₁	2	R/S	2
a ₁₂	1	R/S	3
a ₂₂	4	R/S	4
a ₁₃	0	R/S	5
a ₂₃	1	R/S	6
a ₃₃	2	R/S	7
a ₁	5	R/S	8
a ₂	9	R/S	9
a ₃	7	R/S	10
Ende der Koeffizienteneingabe		В	0
Eingabe von: n	3	R/S	0
k	11	R/S	
			0
"Teil 2" einfesen (Block 1, 2)			2
Programmbeginn "Teil 2"		c	
Anzeige von: x ₁			2
x ₂		R/S	1
×3		R/S	3
neue ,,rechte Seite" a'		A'	1

Anmerkungen	Eingabe	Taste	Anzeige
Eingabe von: a'1	1	R/S	2
a_2'	-1	R/S	3
a_{3}'	3	R/S	4
Ende der Koeffizienteneingabe		c	
Anzeige von: x ₁			1
x ₂ '		R/S	-1
x ₃		R/S	2

Program	nm 2.6	Die	Cholesky-	Zerlegung			
Teil 1		-					
001 11 002 29 003 91 004 42 005 02 006 01 007 42 008 03 010 03 011 72 012 02 014 01 015 44 016 03 017 02 018 02 019 02 020 02 021 09 022 27 021 09 022 024 42 023 025 42 026 027 028 027 028 031 030 031 032 031 032 032 033 034 01 033 034 07 036 037 07	LBL APS CPVS STO2 STO3 ST	039 040 041 042 043 044 045 047 050 051 052 053 055 056 057 061 062 063 064 066 067 068 069 071 072 074 075 076 077	91 R/S 422 STO 012 STO 012 STO 95 STO 95 STO 97 PRT 97 PRT	078 079 080 081 082 083 084 085 086 087 089 090 091 092 093 094 095 096 097 098 100 101 102 103 104 105 106 107 108 109 110 112 113 114 115	22 INV 43 RCL 01 01 85 + 1 95 = 42 STO 03 85 + 1 95 STO 02 RC* 03 X2 ST 04 STO 02 RC* 03 RC* 03 RC* 04 STO 04 STO 04 STO 04 STO 05 LNX 06 LNX 07 RCL 07 RCL 08 STO 09 ST	117 118 119 120 121 1223 124 125 126 127 128 129 130 131 132 134 135 136 137 138 140 141 142 1444 145 146 147 148 149 150 151 152	53 RCL 75 RCL 75 RCL 75 RCL 75 RCL 75 RCL 75 RCL 75 RCL 76 RCL

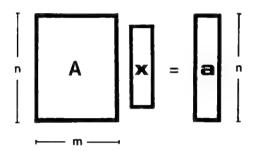
1567 1578 1578 1601 16164 16667 1677 1777 1777 1777 1778	42 STD 90 09 76 LBL 73 RC* 03 0X 73 RC* 04 04 95 E V 74 SUM 04 SUM 04 SUM 04 SUM 04 SUM 04 SUM 04 SUM 04 SUM 05 RC* 07 DS 08 RC* 09 DS 09 DS 0	197 1 198 8 199 0 200 9 201 4 202 0	2 INV 4 PD* 4 PD* 2 RCL 3 RCL 10 10 10 10 10 10 10 10 10 10 10 10 10 1	204 205 206 207 208 209 210 211 212 213 214 215 216 217 218 219 220 221 222 223 224 225	08 08 24 CE 43 RCL 00 00 75 - 43 RCL 07 07 42 STO 09 09 76 LBL 32 X T T 33 RC T 34 SM T 02 02 01 1 04 SUM 04 97 DSZ 09 09	222222222222222222222222222222222222222	73237799 73237799 73237722 733337722 73333333333	02 INV GE PRT ST*2 SUM 04 SUM 02L 01 + 1 STO3 DSZ7 LNX
178 179	05 05 67 EQ	202 0 203 9		226 227	09 09 32 X¦T	2	50 23 51 25 52 91	CLR

000 001 002 003 006 006 007 008 011 012 013 014 015 017 018 021 022 023 024 025 026 027	76 LBL 13 RCL 13 RCL 143 RCL 01 42 STD 42 STD 43 RCL 00 + 1	030 031 032 0334 035 036 037 038 049 041 044 044 045 049 051 053 055 055 055 055	22 INV 64 PD* 04 04 01 1 44 SUM 03 03 43 RCL 00 00 75 - 01 1 95 = 42 STD 08 08 76 LBL 14 D 43 RCL 00 0 75 CL 08 08 95 = 42 STD 08 08 95 E 42 STD 08 08 95 E 42 STD 08 08	060 061 062 063 064 065 066 067 071 072 073 074 075 076 077 078 079 080 081 082 083	95 = 22 INV 74 SM* 05 01 1 44 SUM 04 97 DSZ 09 15 E 73 RC* 03 67 EQ 99 PRV 22 PRV 64 PD* 05 01 1 44 SUM 03 RCL 01 85 RCL 00 65 ×	090 091 092 093 094 095 096 099 100 101 102 103 104 105 107 108 109 110 111 112 113 114	00 00 85 + 01 1 > ÷ 2 = 0 95 2 5 04 04 04 1 95 05 05 04 05 05 05 05 05 05 05 05 06 0

122345678901233456789901234567890123456789012345678901234567890123456789012345678901234567890	01 = 03 95 ST03 + CLO = 04 95 ST03 + CLO = 05 85 R O = 05 95 ST04 - 1 = 05 95 ST05 + 05 95 ST05	172 173 175 1776 1776 1777 1780 182 183 184 188 189 199 199 199 199 199 199 200 200 200 201 201 201 201 201 201 201	733 RC*4 = V** RC*3 RC*4 = V** RC*3 RC*4 = V** RC*4 SC*4 SC*4 SC*4 SC*4 SC*4 SC*4 SC*4 S	2256789012333456789012322222222222222222222222222222222222	2-1=M3 	2778901223456789901232232232323223233333333333333333333	430 S 09 S S S S S S S S S S S S S S S S S
170	76 LBL	222	54)	274	42 STD	326	61 GTO
171	19 D'	223	55 ÷	275	02 02	327	34 JX

2.7 Die QR-Zerlegung und vermittelndes Ausgleichen

Die QR-Zerlegung nach Householder führt eine n,m-Matrix A mit $n \ge m$ und rang A = m durch Multiplikation mit einer orthonormalen Matrix Q in eine rechte obere Dreiecksmatrix R über. Der Algorithmus ist numerisch besonders günstig bei linearen Gleichungssystemen Ax = a, deren Koeffizientenmatrix A schlecht konditioniert ist (d.h. deren Zeilen bzw. Spalten nahezu linear abhängig sind). Außerdem liefert die QR-Zerlegung die Lösung überbestimmter linearer Gleichungssysteme Ax = a, A n,m-Matrix, n > m, nach der Gaußschen Methode der kleinsten Quadrate (vermittelndes Ausgleichen).



Das Programm wurde in zwei Teile zerlegt. In der folgenden Tabelle sind die bei normaler Speicherbereichsverteilung zulässigen Matrizenformate mit "+" markiert; ändert man die Speicherbereichsverteilung mittels der Tastenfolge 8 2nd Op 17 auf 80 Datenspeicher, so sind auch die mit "o" gekennzeichneten Matrizenformate zulässig.

m n	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18	19	20
2	+	+	+	+	+	+	+	+	+	+	+	+	+	+	+	0	0	0	0
3		+	+	+	+	+	+	+	+	0	0	0	0	0					
4			+	+	+	+	+	0	0	0	0								
5				+	+	0	0	0	0										
6					0	0	0												
7						0							_						

	Verfahren	Eingabe	Taste	Anzeige
1	"Teil 1" einlesen (Block 1, 2)			2
2	Programmbeginn ,,Teil 1"		Α	2
3	Eingabe der Nummer des ersten zu belegenden Speicherplatzes k ≥ 14	k	R/S	1

	Verfahren	Eingabe	Taste	Anzeige
4	Eingabe der Matrix [A, a] spaltenweise	a ₁₁	R/S	2
1		a ₂₁	R/S	3
				•
		a _{nm}	R/S	mn+1
		a ₁	R/S	mn+2
				:
		an	R/S	mn+n+1
5	Ende der Koeffizienteneingabe		В	0
6	Eingabe von n, m, k	n	R/S	n
		m	R/S	m
		k	R/S	
				0
7	"Teil 2" einlesen (Block 1)			1
8	Programmbeginn "Teil 2"		С	
9	Ergebnisanzeige			x ₁
			R/S	X ₂
			:	:
			R/S	× _m

 $R_{00}, ..., R_{13}$: Programmzeiger $R_k, ..., R_{k+mn-1}$: $a_{11}, ..., a_{nm}$ $R_{k+mn}, ..., R_{k+mn+n-1}$: $a_1, ..., a_n$ $R_{k+mn+n}, ..., R_{k+mn+n+m-1}$: $s_1, ..., s_m$

Bemerkung

Die s_1, \ldots, s_m sind Koeffizienten, die bei der Berechnung von $R = Q^T A$ auftauchen.

Beispiele

 Gesucht ist die Lösung des linearen Gleichungssystems Ax = a mit der nahezu singulären Matrix

$$A = \begin{bmatrix} 1 & 1.1 & 1.1 \\ 1 & 0.9 & 0.9 \\ 0 & -0.1 & 0.2 \end{bmatrix} \text{ und } \mathbf{a} = \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 0.3 \end{bmatrix}$$

Anmerkungen		Eingabe	Taste	Anzeige
"Teil 1" einles	en (Block 1, 2)			2
Programmbegin	nn ,,Teil 1″		A	2
Eingabe von:	k	14	R/S	1
	a ₁₁	1	R/S	2
	a ₂₁] 1	R/S	3
	a ₃₁	0	R/S	4
	a ₁₂	1.1	R/S	5
	a ₂₂	0.9	R/S	6
	a ₃₂	-0.1	R/S	7
	a ₁₃	1.1	R/S	8
	a ₂₃	0.9	R/S	9
	a ₃₃	0.2	R/S	10
	a ₁	1	R/S	11
	a ₂	1	R/S	12
	a ₃	0.3	R/S	13
Ende der Koef	fizienteneingabe		В	0
Eingabe von:	n	3	R/S	3
	m	3	R/S	3
	k	14	R/S	
				0
"Teil 2" einles	en (Block 1)			1
Programmbegii	nn "Teil 2"		c	
Anzeige von:	x ₁			1
	x ₂		R/S	-1
	x ₃		R/S	1

2. Es soll eine Parabel $y = c_0 + c_1 t + c_2 t^2$ durch die vier Punkte der Tabelle

gelegt werden. Durch Einsetzen der Punkte in die Parabelgleichung erhält man das überbestimmte lineare Gleichungssystem

$$\begin{bmatrix} 1 & -1 & 1 \\ 1 & 0 & 0 \\ 1 & 1 & 1 \\ 1 & 2 & 4 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} c_0 \\ c_1 \\ c_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 2 \\ 1 \\ 2 \\ 3 \end{bmatrix}$$

Anmerkungen	Eingabe	Taste	Anzeige
"Teil 1" einlesen (Block 1, 2)			2
Programmbeginn ,,Teil 1"		A	2 ·
Eingabe von: k	14	R/S	1
a ₁₁	1	R/S	2
a ₂₁	1	R/S	3
a ₃₁	1	R/S	4
a ₄₁	1	R/S	5
a ₁₂	-1	R/S	6
a ₂₂	0	R/S	7
a ₃₂	1	R/S	8
a ₄₂	2	R/S	9
a ₁₃	1	R/S	10
a ₂₃	0	R/S	11
a 33	1	R/S	12
a ₄₃	4	R/S	13
a ₁	2	R/S	14
a ₂	1	R/S	15
a ₃	2	R/S	16
a_4	3	R/S	17
Ende der Koeffizienteneingabe		В	0
Eingabe von: n	4	R/S	4
m	3	R/S	3
k	14	R/S	
			0
"Teil 2" einlesen (Block 1)			1
Programmbeginn "Teil 2"		С	
Anzeige von: c ₀			1.3
c ₁		R/S	-0.1
c ₂		R/S	0.5

Die gesuchte Ausgleichsparabel ist also

$$y = 1.3 - 0.1 \cdot t + 0.5 \cdot t^2$$
.

Programm 2.7	Die QR-Zerlegung		
Teil 1			
000 76 LBL 001 11 A 002 29 CP 003 91 R/S 004 42 STB 005 00 00 006 01 1 007 42 STB 008 01 01 009 43 RCL 010 01 01 011 91 R/S 012 72 ST* 013 00 00 014 01 1 015 44 SUM 016 00 00 017 44 SUM 018 01 01 019 61 GTB 020 00 00 021 08 08 022 76 LBL 023 12 B 024 25 CLR 025 91 R/S 026 42 STB 027 00 00 021 08 08 022 76 LBL 023 12 B 024 25 CLR 025 91 R/S 026 42 STB 027 00 00 021 08 08 022 76 LBL 023 91 R/S 024 25 CLR 025 91 R/S 026 42 STB 027 00 00 021 08 08 022 76 LBL 023 12 B 024 25 CLR 025 91 R/S 026 42 STB 027 00 00 028 42 STB 029 10 10 030 91 R/S 030 91 R/S 031 42 STB 032 01 01 033 91 R/S 034 42 STB 035 02 02 029 10 10 030 91 R/S 042 STB 043 87 B 044 00 00 045 95 = V 047 07 07 048 33 X2 049 01 1 050 022 INV 047 07 048 33 X2 049 01 1 050 024 STB 049 01 1 050 025 INV 047 07 048 33 X2 049 01 1 050 024 STB 049 01 1 050 025 INV 051 044 SUM 052 07 07 053 76 LBL 054 33 X2 055 049 01 1	056 05 05 057 42 STD 058 04 04 059 43 RCL 060 10 10 061 42 STD 062 09 09 063 76 LBL 064 14 D 065 73 RC* 066 04 04 067 33 X² 068 44 SUM 069 11 11 070 04 11 071 44 SUM 072 04 04 073 97 DSZ 074 09 09 075 14 D 076 43 RCL 077 41 11 078 34 ΓΧ 079 42 STD 080 12 12 081 73 RC* 082 05 05 083 22 INV 084 77 GE 085 15 E 086 43 RCL 087 12 12 088 77 GE 089 42 STD 080 12 12 081 73 RC* 082 05 05 083 22 INV 084 77 GE 085 15 E 086 43 RCL 087 12 12 088 77 GE 089 42 STD 090 12 12 081 73 RC* 082 05 05 083 22 INV 084 77 GE 085 15 E 086 43 RCL 087 12 12 088 72 STD 090 12 12 091 76 LBL 092 15 E 093 43 RCL 095 75 - 096 73 RC* 097 05 05 098 65 × 099 43 RCL 100 12 12 101 95 = 102 42 STD 103 13 13 104 43 RCL 105 12 INV 107 74 SM* 108 05 05 109 43 RCL 110 01 01 111 75 -	112	168 04 04 04 169 97 DSZ 170 09 09 171 19 D° 172 43 RCL 173 174 67 PRT 176 22 PNV 177 64 PD* 177 64 PD* 177 65 PRT 176 178 06 RCL 180 181 82 44 SUM 182 44 SUM 183 03 1 185 44 SUM 186 06 D6 187 43 RCL 188 07 10 RCL 191 10 192 45 RCL 191 10 192 47 RCL 191 196 08 RCL 197 198 43 RCL 199 07 198 197 198 197 198 197 198 197 198 197 198 197 198 197 198 197 198 197 198 197 198 197 198 197 198 197 198 197 198 197 198 199 075 RCL 199 198 197 198 199 075 RCL 199 198 197 198 197 198 199 075 RCL 199 198 197 198 199 075 RCL 199 198 199 198 197 198 199 199

224 225 2226 2229 2331 2332 2334 2335 2336 2337 2238 2340 2412 2412	65 × 53 C 43 RCL 01 01 85 + 01 1 54 > 95 = 42 STD 06 06 76 LBL 18 C* 43 RCL 10 10 42 STD 09 09 76 LBL 17 B* 73 RC*	243 244 245 246 247 249 250 251 253 255 257 257 259 260 261	06 06 65 × 73 RC* 04 04 95 = 22 INV 74 SM* 03 03 01 1 44 SUM 04 04 44 SUM 03 03 97 DSZ 09 09 17 B' 43 RCL 10 10 22 INV	262 263 264 265 266 267 269 271 272 273 274 275 276 277 278 279 280	44 SUM 04 04 43 RCL 00 00 75 - 43 RCL 10 10 95 = 44 SUM 03 03 01 1 44 SUM 06 06 97 DSZ 08 08 18 C' 00 0 42 STD 11 11	281 282 283 284 285 286 287 289 291 292 293 294 295 298 299 299 299 299 299	43 RCL 12 12 72 ST* 05 05 43 RCL 00 00 85 + 01 1 95 = 44 SUM 05 05 01 1 22 INV 44 SUM 10 10 97 DSZ 07 33 X2 25 CLR 91 R/S
--	--	---	--	---	--	---	---

000	76 LBL	035	03 03	070	05 05	105	20 71111
001	13 C	036	43 RCL	070 071	01 1	106	22 INV 44 SUM
002 003	43 RCL 02 02	037 038	04 04 75 -	072 073	22 INV 44 SUM	107 108	05 05 97 DSZ
004	85 +	039	01 1	073 074	44 SUM 04 04	108	97 DSZ 09 09
005 006	53 (43 RCL	040	95 =	075	43 RCL	110	23 LNX
006	43 RCL 01 01	041 042	42 STD 05 05	076 077	00 00 22 INV	111 112	43 RCL 01 01
008	75 -	043	43 RCL	077	44 SUM	113	42 STD
009 010	01 1 54)	044 045	01 01 75 -	079	03 03	114	08 08
011	65 ×	043	01 1	080 081	97 DSZ 08 08	115 116	43 RCL 02 02
012 013	53 (43 RCL	047	95 =	082	22 INV	117	85 +
014	00 00	048 049	42 STD 09 09	083 084	73 RC* 03 03	118 119	43 RCL 01 01
015	85 +	050	76 LBL	085	22 INV	120	65 ×
016 017	01 1 54)	051 052	23 LNX 43 RCL	086	64 PD*	121	43 RCL
018	95 =	053	01 01	087 088	05 05 43 RCL	122 123	00 00 95 =
019 020	42 STO 03 03	054	75 -	089	01 01	124	42 STD
021	03 03 85 +	055 056	43 RCL 09 09	090 091	75 - 43 RCL	125 126	03 03 76 LBL
022	43 RCL	057	95 =	092	09 09	127	24 CE
023 024	00 00 95 =	058 059	42 STD 08 08	093 094	95 =	128 129	73 RC* 03 03
025	42 STO	060	76 LBL	095	44 SUM 04 04	130	91 R/S
026 027	04 04 73 RC*	061	22 INV	096	65 ×	131	01 1
028	03 03	062 063	73 RC* 03 03	097 098	43 RCL 00 00	132 133	44 SUM 03 03
029	22 INV	064	65 ×	099	75 -	134	97 DSZ
030 031	64 PD* 04 04	065 066	73 RC* 04 04	100 101	01 1 95 =	135 136	08 08 24 CE
032	01 1	067	95 =	102	95 = 44 SUM	137	91 R/S
033 034	22 INV 44 SUM	068	22 INV	103	03 03		
034	77 OUN	069	74 SM*	104	01 1		

2.8 Zyklische Relaxation

Zu einem linearen Gleichungssystem Ax = a (A n,n-Matrix) sei eine Näherungslösung p mit dem Residuum

$$r := Ap - a \neq 0$$

gegeben. Die Idee der Koordinatenrelaxation besteht darin, eine Komponente p_j der Näherungslösung p so zu ändern, daß die zugehörige Komponente r_j des Residuums r zu Null wird. Bei diesem Algorithmus werden alle Koordinaten p_j der Reihe nach so oft abgearbeitet, bis die Tschebyscheff-Norm des Residuums $\|r\|_{\infty}$ eine vorgegebene Toleranz $\sigma > 0$ unterschreitet.

Das Programm bearbeitet lineare Gleichungssysteme bis zur Ordnung n = 5, bei Änderung der Speicherbereichsverteilung auf 80 Datenspeicher mittels der Tastenfolge 8 2nd 0p 17 bis zur Ordnung n = 7.

	Verfahren	Eingabe	Taste	Anzeige
1	Magnetkarte einlesen (Block 1, 2)			2
2	Programmbeginn		Α	2
3	Eingabe der Nummer des ersten zu belegenden Speicherplatzes $k \ge 10$	k	R/S	1
4	Eingabe der Matrix [A, a, p] spaltenweise	a ₁₁	R/S	2
		a ₂₁	R/S	3
			:	:
		a _{nn}	R/S	n ² +1
		a ₁	R/S	n ² +2
l		'		:
		:		
		an	R/S	n ² +n+1
		P ₁	R/S	n ² +n+2
			:	
		Pn	R/S	n ² +2n+1
5	Ende der Koeffizienteneingabe		В	0
6	Eingabe von σ, n, k	σ	R/S	0
		ก	R/S	0
		k	R/S	
7	Ergebnisanzeige			\overline{x}_1
	· ·		R/S	\overline{x}_2
			:	·
			:	
			R/S	\overline{x}_n

$$R_{00}, ..., R_{09}$$
: Programmzeiger $R_k, ..., R_{k+n^2-1}$: $a_{11}, ..., a_{nn}$ $R_{k+n^2}, ..., R_{k+n^2+n-1}$: $a_1, ..., a_n$

$$\begin{array}{l} R_{k+n^2+n},...,R_{k+n^2+2n-1};\;p_1,...,p_n \\ R_{k+n^2+2n},...,R_{k+n^2+3n-1};\;r_1,...,r_n \end{array}$$

Beispiel

Beispiel

Zu dem linearen Gleichungssystem
$$Ax = a$$
 mit $A = \begin{bmatrix} 2 & 1 & 0 \\ 1 & 4 & 1 \\ 0 & 1 & 2 \end{bmatrix}$ und $a = \begin{bmatrix} 2 \\ 8 \\ 2 \end{bmatrix}$ sei die

Näherungslösung
$$\mathbf{p} = \begin{bmatrix} 0.5 \\ 1.2 \\ -0.7 \end{bmatrix}$$
 gegeben. Gesucht ist eine verbesserte Näherung $\overline{\mathbf{x}}$ mit

$$\|\mathbf{r}\|_{\infty} = \|\mathbf{A}\overline{\mathbf{x}} - \mathbf{a}\|_{\infty} < 0.01$$
.

Anmerkungen	Eingabe	Taste	Anzeige
Magnetkarte einlesen (Block 1, 2)			2
Programmbeginn		Α	2
Eingabe von: k	10	R/S	1
a ₁₁	2	R/S	2
a ₂₁	1	R/S	3
a ₃₁	0	R/S	4
a ₁₂	1	R/S	5
a ₂₂	4	R/S	6
a ₃₂	1	R/S	7
a ₁₃	0	R/S	8
a ₂₃	1	R/S	9
a ₃₃	2	R/S	10
a ₁	2	R/S	11
a ₂	8	R/S	12
a ₃	2	R/S	13
P ₁	0.5	R/S	14
p_{2}^{\cdot}	1.2	R/S	15
p_3	-0.7	R/S	16
Ende der Koeffizienteneingabe		В	О
Eingabe von: σ	0.01	R/S	0
n	3	R/S	o
k	10	R/S	
Anzeige von: x₁			-0.00234375
\overline{x}_2		R/S	2.001171875
\overline{x}_3		R/S	0005859375

Die exakte Lösung ist
$$x = \begin{bmatrix} 0 \\ 2 \\ 0 \end{bmatrix}$$
.

Programm 2.8	Zyklische Relaxation	
000 76 LBL 001 11 A 002 91 R/S 003 42 ST□ 004 02 02 005 01 1 006 42 ST□ 007 03 03 008 43 RCL 009 03 03 010 91 R/S 011 72 ST* 012 02 02 013 01 1 014 44 SUM 015 02 02 016 44 SUM 017 03 03 010 91 R/S 012 02 02 013 01 1 014 44 SUM 015 02 02 016 44 SUM 017 03 03 018 61 GT□ 019 00 00 020 08 08 021 76 LBL 023 25 CLR 021 12 B 023 25 CLR 022 12 B 023 25 CLR 024 29 CP 025 91 R/S 026 32 X‡T 028 91 R/S 029 42 ST□ 030 00 00 031 42 ST□ 032 08 08 033 42 ST□ 032 08 08 033 42 ST□ 033 00 00 00 031 42 ST□ 032 08 08 033 42 ST□ 034 09 09 035 25 CLR 037 42 ST□ 038 01 01 039 42 ST□ 030 00 00 031 42 ST□ 032 08 08 033 42 ST□ 034 09 09 035 25 CLR 036 91 R/S 037 42 ST□ 038 01 01 039 42 ST□ 039 42 ST□ 039 42 ST□ 030 040 02 041 85 + 042 040 02 041 85 + 042 ST□ 053 00 00 054 95 = 055 42 ST□ 056 04 04 057 76 LBL 057 76 LBL	059	07*44000 8 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0

236	44 SUM	244 43 RCL	252 04 04	260 04 04
237	05 05	245 00 00	253 43 RCL	261 91 R/S
238	97 DSZ	246 33 X²	254 00 00	262 01 1
239	09 09	247 85 +	255 42 STO	263 44 SUM
240	18 C'	248 43 RCL	256 09 09	264 04 04
241	43 RCL	249 00 00	257 76 LBL	265 97 DSZ
242	01 01	250 95 =	258 17 B°	266 09 09
243	85 +	251 42 ST□	259 73 RC*	267 17 B'
				268 91 R/S

2.9 Methode des verstärkten Abstiegs

Diese Methode zur Lösung eines linearen Gleichungssystems Ax = a mit symmetrischer und positiv-definiter n,n-Matrix A ist ein Relaxationsverfahren (siehe 2.8 "Zyklische Relaxation"), bei dem die Näherungslösung p nicht koordinatenweise, sondern in Richtung des Residuenvektors r = Ap - a geändert wird. Der Algorithmus endet, wenn die euklidische Norm des Residuums r eine vorgegebene Toleranz $\sigma > 0$ unterschreitet.

Das Programm gestattet die Bearbeitung von linearen Gleichungssystemen bis zur Ordnung n=5, bei Änderung der Speicherbereichsverteilung auf 70 Datenspeicher mittels der Tastenfolge 7 2nd Op 17 auch der Ordnung n=6.

	Verfahren	Eingabe	Taste	Anzeige
1	Magnetkarte einlesen (Block 1, 2)			2
2	Programmbeginn		Α	2
3	Eingabe der Nummer des ersten zu belegenden Speicherplatzes k ≥ 10	k	R/S	1
4	Eingabe der Matrix [A, a, p] spaltenweise	a ₁₁	R/S	2
		a ₂₁	R/S	3
		:	:	•
		a _{no}	R/S	n ² +1
		a ₁	R/S	n ² +2
		•	:	:
		an	R/S	n ² +n+1
		p ₁	R/S	n ² +n+2
				:
		p _n	R/S	n ² +2n+1

	Verfahren	Eingabe	Taste	Anzeige
5	Ende der Koeffizienteneingabe		В	0
6	Eingabe von σ, n, k	σ	R/S	0
		n	R/S	o
		k	R/S	
7	Ergebnisanzeige			\overline{x}_1
			R/S	\overline{x}_1 \overline{x}_2
			1 :	l :
				•
			R/S	\overline{x}_n

$$\begin{array}{lll} R_{00}, \dots, R_{09} \colon & \text{Programmzeiger} \\ R_k, \dots, R_{k+n^2-1} \colon & a_{11}, \dots, a_{nn} \\ R_{k+n^2}, \dots, R_{k+n^2+n-1} \colon & a_1, \dots, a_n \\ R_{k+n^2+n}, \dots, R_{k+n^2+2n-1} \colon & p_1, \dots, p_n \\ R_{k+n^2+2n}, \dots, R_{k+n^2+3n-1} \colon & r_1, \dots, r_n \end{array}$$

Beispiel

Zu dem linearen Gleichungssystem
$$Ax = a$$
 mit $A = \begin{bmatrix} 2 & 1 & 0 \\ 1 & 4 & 1 \\ 0 & 1 & 2 \end{bmatrix}$ und $a = \begin{bmatrix} 2 \\ 8 \\ 2 \end{bmatrix}$ sei die

Näherungslösung
$$\mathbf{p} = \begin{bmatrix} 0.5 \\ 1.2 \\ -0.7 \end{bmatrix}$$
 gegeben. Gesucht ist eine verbesserte Näherung $\overline{\mathbf{x}}$ mit

$$\|\mathbf{r}\|_{2} = \|\mathbf{A}\overline{\mathbf{x}} - \mathbf{a}\|_{2} < 0.005$$
.

Anmerkungen	Eingabe	Taste	Anzeige	
Magnetkarte einlesen (Block 1, 2)			2	
Programmbeginn		A	2	
Eingabe von: k	10	R/S	1	
a ₁₁	2	R/S	2	
a ₂₁	1	R/S	3	
a ₃₁	0	R/S	4	
a ₁₂	1	R/S	5	
a ₂₂	4	R/S	6	
a ₃₂	1	R/S	7	
a ₁₃	0	R/S	8	
a ₂₃	1	R/S	9	
a ₃₃	2	R/S	10	

Anmerkungen	Eingabe	Taste	Anzeige
a ₁	2	R/S	11
a ₂	8	R/S	12
a ₃	2	R/S	13
P ₁	0.5	R/S	14
p ₂	1.2	R/S	15
p ₃	-0.7	R/S	16
Ende der Koeffizienteneingabe		В	0
Eingabe von: σ	0.005	R/S	0
n	3	R/S	0
k	10	R/S	
Anzeige von: x₁			.0009332064
		R/S	1.998317586
$\frac{\overline{x}_2}{\overline{x}_3}$		R/S	.0009243247

Die exakte Lösung ist
$$\mathbf{x} = \begin{bmatrix} 0 \\ 2 \\ 0 \end{bmatrix}$$
.

Programm 2.9		Metl	node des stär	ksten Abs	tiegs		
000 7000 10002 90003 40000 0000 9000 9000 9000 9000 90	1 A 1 R/S 1 R/S 2 STD 2 O2 1 1 03 3 RCL 3 R/S 2 ST* 2 ST* 2 O2 4 SUM 2 O2 4 SUM 2 O8 4 SUM 2 O8 5 CLR 6 CLR	026 027 028 029 030 031 032 033 036 037 038 039 041 042 043 044 045 046 047 048 049 050	25 CLR 91 R/S 42 STD 00 00 42 STD 02 02 25 CLR 91 R/S 42 STD 04 06 85 + 43 RCL 00 00 33 X2 95 = 42 STD 07 07 85 + 43 RCL 00 00 95 = 42 STD 07 07 85 CLR 08 STD 07 O7 85 CLR 08 STD 08 STD 08 O8 76 LBL	052 053 054 055 056 057 059 060 061 062 063 064 065 066 067 071 072 073 074 075 076	33 X2 43 RCL 00 00 42 STD 03 03 76 LBL 34 \(\text{X} \) 73 RC* 06 \(\text{X} \) 73 RC* 08 95 = 22 INV 74 SM* 07 07 43 RCL 00 00 44 SUM 06 06 01 1 44 SUM 06 06 01 1 44 SUM 08 97 DSZ 03 03 34 \(\text{X} \)	078 079 080 081 082 083 084 085 088 089 090 091 092 094 095 097 098 099 100 101	73 RC* 73 PC* 74 PC- 72 ST* 72 ST* 74 SUM 75 PC- 76 PC- 77 PC-

10067890112345678901234567890123445678901234456789012311111111111111111111111111111111111	0002L106+L02 = 07 0702L106+L02	163 164 165 166 167 168 169 170 171 172 173 174 175 176 177 178 179 181 182 183 184 185 188 189 190 191 192 193 194 195 196 197 198 200 201 202 203 204 207 208 209 210 211 212 213 214 215 217 218 219 219 211 211 212 213 214 215 217 218 219 219 219 211 211 211 212 213 214 215 217 218 219 219 211 211 211 212 213 214 215 217 217 217 217 217 217 217 217 217 217	= V M 6 1 M 8 7 2 2 X L 1	222 42 223 43 224 05 225 49 227 228 227 228 228 49 229 04 229 023 231 43 232 233 233 85 236 03 237 238 95 237 238 95 240 85 241 42 242 243 00 241 250 42 242 243 249 00 241 250 42 250 251 42 251 252 253 251 253 254 65 261 73 262 263 65 263 65 264 65 265 65 267 05 268 95 269 74 271 272 273 44 276 65 277 278 278 278 278 278 278 278 278 278	RCL 05	281 282 283 283 284 285 287 289 291 292 293 301 292 293 301 201 201 201 201 201 201 201 201 201 2	RC00 D 2 + L1 D 3 D 5 L M 3 C 2 C L 0 2 C L 0 C C C C C C C C C C C C C C C C C
					7 DSZ 2 O2		

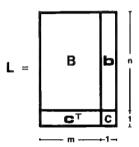
2.10 Lineare Optimierung

Das Programm berechnet die Lösung eines linearen Programms in Normalform

$$y_1 \ge 0$$

 $y_2 = B y_1 + b \ge 0$
 $z = c^T y_1 + c \rightarrow max$

nach dem Simplexverfahren. Dabei sind y_1 und c m-Spalten, y_2 und b n-Spalten und b ist eine n,m-Matrix. Das lineare Programm wird spaltenweise als eine Matrix b der folgenden Form eingegeben:



Das Programm wurde in drei Teile zerlegt. Es gestattet die Lösung solcher Optimierungsprobleme, deren Formate in der folgenden Tabelle mit "+" gekennzeichnet sind.

n	2	3	4	5	6	7	8	9
m								
2	+	+	+	+	+	+	+	+
3	+	+	+	+	+	+		
4	+	+	+	+	+			
5	+	+	+	+				
6	+	+	+					
7	+	+						
8	+							
9	+							

Programminstruktionen

	Verfahren	Eingabe	Taste	Anzeige
1	"Teil 1" einlesen (Block 1)			1
2	Programmbeginn "Teil 1"		Α	1
3	Eingabe von n und m	n	R/S	n
		m	R/S	m
4	Eingabe der Nummer des ersten zu	k	R/S	
	belegenden Speicherplatzes $k \ge 13$			1
5	Eingabe der Matrix $L = \begin{bmatrix} B & b \\ c^T & c \end{bmatrix}$ spaltenweise	b ₁₁	R/S	2
		b _{n1}	R/S	n+1
		c ₁	R/S	n+2
		b ₁₂	R/S	n+3
		:	:	
		b _{nm}	R/S	m(n+1)
		c _m	R/S	m(n+1)+1
		b ₁	R/S	m(n+1)+2
		:	:	:
		b _n	R/S	(m+1) (n+1)
		C	R/S	0
6	"Teil 2" einlesen (Block 1, 2)			2
7	Programmbeginn "Teil 2"		В	
				0
8	"Teil 3" einlesen (Block 1)			1
9	Ausgabe der primalen Lösung y ₁		С	
10	Ergebnisanzeige			z _{max}
			R/S	Y ₁
			:	•
			R/S	У _т

Registerinhalte

$$\begin{split} &R_{00},...,R_{12}\colon \text{Programmzeiger} \\ &R_k,...,R_{k+m+n-1}\colon \text{Zeilen- und Spaltenindizes} \\ &R_{k+m+n},...,R_{k+2m+2n+mn}\colon \text{Koeffizienten von } L = \left[\begin{array}{c|c} B & b \\ \hline c^T & c \end{array} \right] \end{split}$$

Bemerkungen

1. Ist man nicht an der Lösung des primalen, sondern des dualen linearen Programms

$$\mathbf{v}_2 \leq \mathbf{0}$$
 $\mathbf{v}_1 = -\mathbf{B}^\mathsf{T} \mathbf{v}_2 + \mathbf{c} \leq \mathbf{0}$
 $\mathbf{w} = -\mathbf{b}^\mathsf{T} \mathbf{v}_2 + \mathbf{c} \Rightarrow \min$

interessiert, so wird Schritt 9 der Programminstruktionen ersetzt durch Schritt 9a

9a	Ausgabe der dualen Lösung v ₂	D	

Auch in diesem Fall wird die Matrix $L = \begin{bmatrix} B & b \\ c^T & c \end{bmatrix}$ eingegeben.

2. Existiert keine optimale Lösung, weil die Menge der zulässigen Lösungen unbeschränkt ist, hält das Programm und der Rechner zeigt dies durch eine blinkende Anzeige an.

Beispiel

Gegeben ist das lineare Optimierungsproblem

$$y_1 \ge 0, y_2 \ge 0$$

 $y_1 + y_2 \le 10$
 $3y_1 + 2y_2 \le 24$
 $y_1 \le 6$
 $2y_1 + y_2 \rightarrow \max$

Die Normalform lautet

$$\begin{bmatrix} y_1 \\ y_2 \end{bmatrix} \ge 0 \ , \qquad \begin{bmatrix} -1 & -1 \\ -3 & -2 \\ -1 & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} y_1 \\ y_2 \end{bmatrix} \ + \ \begin{bmatrix} 10 \\ 24 \\ 6 \end{bmatrix} \ge 0 \ , \quad z = 2y_1 + y_2 + 0 \Rightarrow max \ ;$$

$$also \quad L = \begin{bmatrix} -1 & -1 & | 10 \\ -3 & -2 & | 24 \\ -1 & 0 & | 6 \\ \hline 2 & 1 & | 0 \end{bmatrix}.$$

Anmerkungen	Eingabe	Taste	Anzeige
"Teil 1" einlesen (Block 1)			1
Programmbeginn ,,Teil 1"		Α	1
Eingabe von: n	3	R/S	3
m	2	R/S	2
k	13	R/S	
			1

Anmerkungen	Eingabe	Taste	Anzeige
b ₁₁	-1	R/S	2
b ₂₁	-3	R/S	3
b ₃₁	-1	R/S	4
c ₁	2	R/S	5
b ₁₂	-1	R/S	6
b ₂₂	-2	R/S	7
b ₃₂	0	R/S	8
c ₂	1	R/S	9
b ₁	10	R/S	10
b ₂	24	R/S	11
b ₃	6	R/S	12
c	0	R/S	0
"Teil 2" einlesen (Block 1, 2)			2
Programmbeginn "Teil 2"		В	
			0
"Teil 3" einlesen (Block 1)			1
Ausgabe der primalen Lösung		c	
Anzeige von: z _{max}			15
y ₁		R/S	6
y ₂		R/S	3

Programm 2.10	Lineare Optimier	rung	
Teil 1			
000 76 LBL 001 11 A 002 91 R/S 003 42 STD 004 00 00 005 42 STD 006 03 03 007 91 R/S 008 42 STD 009 01 01 010 42 STD 011 04 04 012 91 R/S 013 42 STD 014 02 02 015 42 STD 016 05 05 017 01 1 018 42 STD 019 06 06 020 76 LBL 021 22 INV	022 43 RCL 023 06 06 024 72 ST* 025 05 05 026 01 1 027 44 SUM 028 05 05 029 44 SUM 030 06 06 031 97 DSZ 032 04 04 033 22 INV 034 01 1 035 42 STD 036 06 06 037 76 LBL 038 23 LNX 039 43 RCL 040 06 06 041 94 +/- 042 72 ST* 043 05 05	044 01 1 045 44 SUM 046 05 05 047 44 SUM 048 06 06 049 97 DSZ 050 03 03 051 23 LNX 052 01 1 053 42 STD 054 03 03 055 00 0 056 53 (057 43 RCL 058 00 00 059 85 + 060 01 1 061 54) 062 65 × 063 53 (064 43 RCL	066 85 + 067 01 1 068 54) 069 95 = 070 42 STD 071 04 04 072 76 LBL 073 24 CE 074 43 RCL 075 03 03 076 91 R/S 077 72 ST* 078 05 05 079 01 1 080 44 SUM 081 03 03 082 44 SUM 083 05 05 084 97 DSZ 085 04 04 086 24 CE 087 25 CRS

001233456789011234567890123345678901234456789012334 00000000000000000000000000000000000	76128	058 059 060 061 063 064 067 077 077 077 077 077 077 077 077 077	65 43 R O1 + C1	116 117 118 119 122 1224 1226 1227 1229 1331 1336 1339 1341 1442 1449 1449 155 1567 1664 167 1689 1690 1691 1691 1691 1691 1691 1691 169	87	174 175 176 177 178 189 180 181 182 183 184 185 189 190 191 192 193 194 195 199 200 201 202 203 204 205 207 208 211 213 214 215 217 218 219 221 221 221 221 221 221 221 221 222 223 224 227 228 228 228 228 229 221 221 221 221 222 223 224 227 228 228 228 229 229 221 221 222 223 224 227 228 228 228 228 228 228 228 228 229 229	05 = 03 - L5 = 04 + C6 = 04 + C3 = 05 = 05 = 05 = 05 = 05 = 05 = 05 = 0
				169 170 171 172 173		227 228 229 230 231	95 = 42 STD 07 07 73 RC* 07 07

234567890123456789012345678901234567890123456789012345678901234567890012345678900 3333333333444444444555555555555566666666	42 STO 71 - CL6 95 R O6 = D11 LBM L11G 85 P C0 + CL2 95 R O7 P	29945678990123456789901232222222222222222223333333333333333	76 LBL EC	355678901233367723456789012333633636678901233363366789012333633667890123345678901233401234405678901234405678901233677767890123678901233678901234404405678901236789000000000000000000000000000000000000	436 RCL6 - 1 = 0 0 0 1 1 - L5 0 0 0 0 1 1 - L5 0 0 0 0 0 1 1 - L5 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0	11678901233456789012334567890123345667890123 411890122345678901233456789012334442223 4222442234442334444444444444	-1 = 09 -1 = 0
289			85 +		05 05		35 1/X

001 002 003 0005 0006 0007 0010 0012 0014 0015 0016 0019 0012 0014 0015 0019 0012 0014 0015 0019 0019 0019 0019 0019 0019 0019	76 LBC CL2 RC02 RC02 RC04 RC02 RC04 RC04 RC04 RC04 RC04 RC04 RC06 RC06 RC06 RC06 RC07 RC07 RC07 RC07 RC07 RC07 RC07 RC07	05344567890123456789000664456678900000000000000000000000000000000000	43 RCL 94 04 95 EQ 81 RST 01 44 SUM 05 DSZ 67 EQ 87 RST 09 PT RST 09 PT RST 09 PT RST 43 RCL 09 PT RST 43 RCL 08 PT RST 43 RCL 08 PT RST 43 RCL 09 PT RST 43 RCL 09 PT RST 09 PT	105678901112341567890111111111111111111111111111111111111	65	15789 15789 16162 16678 16777 1777 1777 1777 1818 1887 1899 1997 1997	70011RBX LL2 X 0 X T G A B L X C X C X C X C X C X C X C X C X C X
047 048 049 050	76 LBL	099	14 D	151	01 1	203	03 03

3 Iteration

3.1 Vektoriteration nach von Mises

Verfügt man über einen geeigneten Startvektor \mathbf{y}_0 und besitzt die n,n-Matrix A einen betragsgrößten Eigenwert λ_1 , so konvergiert die Iterationsfolge

$$y_i = A \cdot y_{i-1} \cdot \frac{1}{\|y_{i-1}\|_{\infty}}; i = 1, 2, ...$$

gegen den Eigenvektor x_1 von A und die Folge

$$\frac{\mathbf{y}_{i}^{\mathsf{T}}\mathbf{y}_{i}}{\mathbf{y}_{i}^{\mathsf{T}}\mathbf{y}_{i-1}}; \quad i = 1, 2, \dots$$

gegen den Eigenwert \(\lambda_1\). Das Programm bricht ab, wenn

$$\|\mathbf{y}_{i} - \mathbf{y}_{i-1} \cdot \|\mathbf{y}_{i}\|_{m}\|_{m} < \epsilon$$

ist ($\epsilon > 0$ Toleranz) oder die vorzugebende Maximalzahl N von Iterationen durchgeführt worden ist. Es bearbeitet Matrizen bis zur Ordnung n = 6.

	Verfahren	Eingabe	Taste	Anzeige
1	Magnetkarte einlesen (Block 1, 2)			2
2	Programmbeginn		A	2
3	Eingabe der Nummer des ersten zu belegenden Speicherplatzes $k \ge 11$	k	R/S	1
4	Eingabe der Matrix [A, yo] spaltenweise	a ₁₁	R/S	2
		a ₂₁	R/S	3
		:		:
		a _{nn}	R/S	n ² +1
		y ₁ (0)	R/S	n ² +2
			1: 1	:
		y _n (o)	R/S	n ² +n+1

	Verfahren	Eingabe	Taste	Anzeige
5	Ende der Koeffizienteneingabe		В	0
6	Eingabe von n, k, ϵ , N	n	R/S	o
		k	R/S	0
		ϵ	R/S	0
		N	R/S	
7	Anzeige von λ_1 und x_1			λ_1
			R/S	x ₁
			:	
			R/S	X _n

R₀₀, ..., R₁₀: Programmzeiger

 $R_k, ..., R_{k+n^2-1}: a_{11}, ..., a_{nn}$

 $R_{k+n^2+n}, ..., R_{k+n^2+n-1}; y_1^{(i)}, ..., y_n^{(i)}$ $R_{k+n^2+n}, ..., R_{k+n^2+2n-1}; y_1^{(i-1)}, ..., y_n^{(i-1)}$

Beispiel

Mit höchstens N = 5 Iterationsschritten, der Toleranz ϵ = 0.1 und dem Startvektor $\mathbf{y}_0 = [1, 0, 0]^T$ soll der betragsgrößte Eigenwert λ_1 und der zugehörige Eigenvektor \mathbf{x}_1 der Matrix

$$A = \begin{bmatrix} 3 & 2 & -1 \\ 2 & 6 & -2 \\ 0 & 0 & 2 \end{bmatrix}$$

näherungsweise bestimmt werden.

Anmerkungen	Eingabe	Taste	Anzeige
Magnetkarte einlesen (Block 1, 2)			2
Programmbeginn		Α	2
Eingabe von: k	11	R/S	1
a ₁₁	3	R/S	2
a ₂₁	2	R/S	3
a ₃₁	0	R/S	4
a ₁₂	2	R/S	5

Anmerkungen		Eingabe	Taste	Anzeige
	a ₂₂	6	R/S	6
	a ₃₂	0	R/S	7
	a ₁₃	-1	R/S	8
	a ₂₃	-2	R/S	9
	a ₃₃	2	R/S	10
	y ₁ ⁽⁰⁾	1	R/S	11
	y ₂ ⁽⁰⁾	0	R/S	12
	γ ₃	0	R/S	13
Ende der Koe	ffizienteneingabe		В	0
Eingabe von:	n	3	R/S	0
	k	11	R/S	0
	ϵ	0.1	R/S	0
	N	5	R/S	
Anzeige von:	λ_1			6.999746256
	x ₁		R/S	.5047690015
	x ₂		R/S	1
	x ₃		R/S	0

Die exakte Lösung ist
$$\lambda_1 = 7$$
 und $\mathbf{x}_1 = \begin{bmatrix} 0.5 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix}$.

Programm 3.1		Vektoriteration nach von Mises					
000 001 002 003 004 005 006 007 009 010 012 013 014 015 017 018	76 LBL 11 A 91 R/S 42 STD 00 00 01 1 42 STD 01 01 43 RCL 01 01 91 R/S 72 ST* 00 00 01 1 44 SUM 00 00 44 SUM 01 01 61 GTD	019 020 021 022 023 024 025 026 027 028 030 031 032 033 034 035 036	00 00 08 08 76 LBL 12 B 25 CLR 91 R/S 42 STD 00 00 75 - 01 1 95 = 42 STD 09 09 25 CLR 91 R/S 42 STD 01 01 25 CLR 91 R/S	038 039 040 041 042 043 044 045 046 047 048 050 051 052 053 054 055	42 STO 06 06 25 CLR 91 R/S 42 STO 05 05 43 RCL 00 00 33 X ² 85 + 43 RCL 01 01 95 = 42 STO 02 02 73 RC* 02 02 50 I×I 32 X‡T	057 058 059 060 061 062 063 064 065 066 067 068 069 070 071 072 073	73 RC* 02 02 42 STD 10 10 76 LBL 22 INV 01 1 44 SUM 02 02 73 RC* 02 02 50 I×I 22 INV 77 GE 23 LNX 67 EQ 23 LNX 73 RC*

07789000083456789000999000909000000000000000000000000	020010LXX29VL L0009 + L1	138 1390 1441 1443 1444 1447 1447 1456 1551 1556 1557 1556 1551 1551 1551 15	95 423 8 00 0 428 8 0 10 9 1 8 0 2 8 0 10 9 1 8 0 10 9 1 8 0 1 9 1 9 1 9 1 9 1 9 1 9 1 9 1 9 1 9 1	200 201 202 203 204 205 206 207 208 211 213 214 215 217 212 223 223 223 233 233 233 233 233 233	7515929 R 0217 ** 2000 1 ** 1 ** 1 ** 1 ** 1 ** 1 ** 1	2634 2634 2645 2656 2677 2777 2777 2777 2777 2777 277	733 6 3 1
131 132	95 =	194	43 RCL 01 01	255 256	32 X∤T 76 LBL	317 318	73 RC*

324	07 07	335 97 DSZ	346 43 RCL	357 33 X2
325	43 RCL	336 09 09	347 00 00	358 73 RC*
326	10 10	337 16 A'	348 42 STO	359 02 02
327	22 INV	338 43 RCL	349 09 09	360 91 R/S
328	64 PD*	339 08 08	350 22 INV	361 01 1
329	02 02	340 55 ÷	351 44 SUM	362 44 SUM
330	01 1	341 43 RCL	352 02 02	363 02 02
331	44 SUM	342 07 07	353 43 RCL	364 97 DSZ
332	02 02	343 95 =	354 10 10	365 09 09
333	44 SUM	344 42 STO	355 91 R/S	366 33 X2
334	03 03	345 10 10	356 76 LBL	367 91 R/S
			_ 	

3.2 Inverse Iteration

Das Programm berechnet den betragskleinsten Eigenwert λ_n der n,n-Matrix A als betragsgrößten Eigenwert λ_n^{-1} von A^{-1} . Dabei wird die Iterationsvorschrift

$$y_i = A^{-1}y_{i-1}$$

ersetzt durch das Lösen des linearen Gleichungssystems

$$LRy_i = y_{i-1}$$
,

wobei die LR-Zerlegung von A vorher durch das Programm 2.4 "Die LR-Zerlegung mit Pivotsuche" bereitgestellt wird. Das Programm bricht die Iteration ab, wenn der Wert

$$\left\|\mathbf{y}_{i}-\mathbf{y}_{i-1}\left\|\mathbf{y}_{i}\right\|_{\infty}\right\|_{\infty}$$

eine vorzugebende Toleranz $\epsilon>0$ unterschreitet oder die Höchstzahl N von Schritten durchgeführt wurde. Es ist in drei Teile zerlegt und auf Matrizen bis zur Ordnung n=5 anwendbar. Damit die Speicherbelegung übereinstimmt, muß beim Programm "Die LR-Zerlegung mit Pivotsuche" die Nummer des ersten zu belegenden Speicherplatzes k=14 gewählt werden.

	Verfahren	Eingabe	Taste	Anzeige
1	"LR-Zerlegung mit Pivotsuche – Teil 1" einlesen (Block 1)			1
2	Programmbeginn ,,Teil 1"		A	1
3	Eingabe der Nummer des ersten zu belegenden Speicherplatzes k = 14	14	R/S	1
4	Eingabe von A spaltenweise	a ₁₁	R/S	2
		a ₂₁	R/S	3
		:		:
		a _{nn}	R/S	n ² +1

	Verfahren	Eingabe	Taste	Anzeige
5	Ende der Koeffizienteneingabe		В	n ² +1
6	Eingabe von n und k	n	R/S	n
		k	R/S	
		1		0
7	"LR-Zerlegung mit Pivotsuche — Teil 2" einlesen (Block 1, 2)			2.
8	Programmbeginn "Teil 2"		С	
				0
9	"Inverse Iteration — Teil 1" einlesen (Block 1)			1
10	Programmbeginn ,,Teil 1"		Α	1
11	Eingabe des Startvektors y ₀	y ₁ (0)	R/S	2
		:	:	:
		; y _n (0)	R/S	n+1
12	Ende der Koeffizienteneingabe		В	0
13	Eingabe von N und ϵ	N	R/S	N
		ϵ	R/S	
				0
14	"Inverse Iteration — Teil 2" einlesen (Block 1, 2)			2
15	Programmbeginn "Teil 2"		С	
				0
16	"Inverse Iteration — Teil 3" einlesen (Block 1)			1
17	Programmbeginn "Teil 3"		D	
18	Anzeige des Eigenwerts λ_n und des			λ _n
	Eigenvektors x		R/S	×1
				:
			R/S	x _n

R₀₀, ..., R₁₃: Programmzeiger

 $R_{14}, ..., R_{n^2+13}$: Koeffizienten der LR-Zerlegung von A $R_{n^2+14}, ..., R_{n^2+n+13}$: $y_1^{(i)}, ..., y_n^{(i)}$ $R_{n^2+n+14}, ..., R_{n^2+2n+13}$: Zeilenindizes $R_{n^2+2n+14}, ..., R_{n^2+3n+13}$: $y_1^{(i-1)}, ..., y_n^{(i-1)}$

 $R_{n^2+3n+14}, ..., R_{n^2+4n+13}$: Zeilenindizes

Beispiel Gesucht ist der betragskleinste Eigenwert λ_3 der Matrix $A = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 1 \\ 0 & 4 & 2 \\ 1 & 2 & 3 \end{bmatrix}$ und der zuge-

hörige Eigenvektor x. Dabei sei $\mathbf{y}_0 = [1, 0, 0]^T$, N = 10 und $\epsilon = 0.0001$.

Anmerkungen	Eingabe	Taste	Anzeige
"LR-Zerlegung mit Pivotsuche – Teil 1" einlesen (Block 1)			1
Programmbeginn ,,Teil 1"		Α	1
Eingabe von: k	14	R/S	1
a ₁₁	1	R/S	2
a ₂₁	0	R/S	3
a ₃₁	1	R/S	4
a ₁₂	0	R/S	5
a ₂₂	4	R/S	6
a ₃₂	2	R/S	7
a ₁₃	1	R/S	8
a ₂₃	2	R/S	9
a ₃₃	3	R/S	10
Ende der Koeffizienteneingabe		B	10
Eingabe von: n	3	R/S	3
k	14	R/S	
			0
"LR-Zerlegung mit Pivotsuche – Teil 2"			2
einlesen (Block 1, 2)			
Programmbeginn "Teil 2"		c	
			0
"Inverse Iteration — Teil 1" einlesen (Block 1)			1
Programmbeginn ,,Teil 1"		A	1
Eingabe von: y ₁ ⁽⁰⁾	1	R/S	·
· · · · · · · · · · · · · · · · · · ·	1	1	2
y ₂ ⁽⁰⁾	0	R/S	3
y ₃ ⁽⁰⁾	0	R/S	4
Ende der Koeffizienteneingabe		В	0
Eingabe von: N	10	R/S	10
£	0.0001	R/S	10
-	0.0001	'''	0

Anmerkungen	Eingabe	Taste	Anzeige
"Inverse Iteration — Teil 2" einlesen (Block 1, 2)			2
Programmbeginn "Teil 2"		С	
			0
"Inverse Iteration - Teil 3" einlesen (Block 1)			1
Programmbeginn "Teil 3"		D	
Anzeige von: λ_3			.354248689
x ₁		R/S	1
x ₂		R/S	.3542448811
x ₃		R/S	6457466823

Programm 3.2	Inverse Iteration		
Teil 1			
000 76 LBL 001 11 A 002 01 1 003 04 4 004 42 STB 005 01 01 006 85 + 007 43 RCL 008 00 00 009 33 X2 010 95 = 011 42 STB 012 02 02 013 01 1 014 42 STB 015 03 03 016 76 LBL 017 22 INV 018 43 RCL 019 03 03 020 91 R/S	021 72 ST* 022 02 02 023 01 1 024 44 SUM 025 02 02 026 44 SUM 027 03 03 028 61 GTD 029 22 INV 030 76 LBL 031 12 B 032 25 CLR 033 91 R/S 034 42 STD 035 02 02 036 91 R/S 037 42 STD 038 03 03 039 43 RCL 040 00 00 041 75 -	042 01 1 043 95 = 044 42 STD 045 04 04 046 43 RCL 047 01 01 048 85 + 049 43 RCL 050 00 00 051 33 X2 052 95 = 053 42 STD 054 05 05 055 73 RC* 056 05 05 057 50 I×I 058 42 STD 059 06 06 060 32 X;T 061 76 LBL 062 23 LNX	063 01 1 064 44 SUM 065 05 05 066 75 05 068 50 I×I 069 22 INV 070 77 GE 071 24 CE 072 67 EQ 073 24 CE 074 42 STD 075 06 06 076 32 X:T 077 76 LBL 078 24 CE 079 97 DSZ 080 04 04 081 23 LNX 082 25 CLR 083 91 R/S
Teil 2			
000 76 LBL 001 13 C 002 29 CP 003 43 RCL 004 00 00 005 42 STD 006 04 04 007 71 SBR	008 16 A* 009 42 STD 010 05 05 011 85 + 012 02 2 013 65 × 014 43 RCL 015 00 00	016 95 = 017 42 STD 018 07 07 019 76 LBL 020 33 X2 021 73 RC* 022 05 05 05 023 55 ÷	024 43 RCL 025 06 06 026 95 = 027 72 ST* 028 05 05 029 72 ST* 030 07 07 031 01 1

032 44 SUM 033 05 05 034 44 SUM 035 07 DS2 036 97 DS2 037 04 04 04 038 33 X2 039 01 1 STO 041 042 43 RCL 043 00 STO 041 042 43 RCL 043 00 STO 040 045 05 STO 046 05 STO 047 055 22 INV 055 054 RCL 057 054 STO 057 054 SUM 062 04 STO 058 72 INV 059 07 1 SBR 061 042 STO 053 07 LBNV 050 054 STO 054 STO 055 02 INV 066 03 44 SUM 064 07 DS2 067 02 STO 068 07 072 SBR 069 070 071 SBR 060 071 072 SBR 070 065 073 RCL 067 073 43 RCL 068 074 075 STO 073 43 RCL 067 077 072 SBR 070 067 073 43 RCL 068 070 071 072 STO 073 074 00 STO 075 076 077 072 STO 076 077 072 STO 077 072 073 43 RCL 079 079 079 079 079 079 079 079 079 079	094 095 096 097 098 099 1001 1002 1004 1007 1008 1101 1112 1114 1115 1121 1123 1124 1123 1124 1126 1127 1128 1129 1131 1131 1131 1131 1131 1131 1131	2371620 + 3 × CO = D5 LOOD9L **4 + 105 MO = C = C = C = C = C = C = C = C = C =	156	890123456789012345678901234567890123456789012345678901234567890123456789012345	451627161 LO L9 = 0429X LO 1 = 007*702401 VMOLO 1 = NUTTO NU
085 06 06	147	63 EX*	209 44 SUM	271	44 SUM
086 43 RCL	148	05 05	210 04 04	272	07 07
087 00 00	149	63 EX*	211 01 1	273	43 RCL

280	327 328 339 331 3332 3334 3343 3345 3343 3344 3445 3447 3447	444 R 07	374 95 = 375 42 STD 376 09 09 377 73 RC* 378 10 10 379 50 I×I 380 42 STD 381 06 06 T 382 32 X*T 1 384 45 Y X 385 01 1 386 44 SUM 387 10 10 388 73 RC* 389 50 I×I 391 22 INV 392 77 GE 393 52 EE 394 67 EE 395 52 EE 397 06 X*T 399 76 LBL 401 97 DS 398 32 X*T 399 76 LBL 401 97 DS 399 77	423 763 RC+ 424 753 RC+ 425 753 RC+ 426 100 I×I 427 753 ROTI XCL 428 753 ROTI XCL 429 755 ROTI XCL 431 550 IX SUM 432 550 IX SUM 432 550 IX SUM 433 434 435 550 LS SUM 434 435 550 LS SUM 437 777 IX SUM 438 550 LS SUM 449 097 POS 440 104 447 107 SUM 441 104 447 107 SUM 442 443 107 SUM 444 107 POS 445 107 SUM 446 107 SUM 447 448 550 LS SUM 448 550 LS SUM 449 447 448 550 CC SUM 449 447 448 451 765 SUM 450 764 SUM 451 765 SUM 452 453 168 RCC 453 85 459 76 ACC 464 465 85 ACC 465 466 466 466 466 466 466 466 466 466
321 01 1	368	42 STD	415 43 RCL	463 00 00
322 22 INV	369	10 10	416 00 00	464 33 X ²

Teil 3

000 001 002 003 004 005	00 00 42 STD 09 09	009 01 010 95 011 42 012 10 013 85	+	016 017 018 019 020 021	00 95 42 07 00	STD 07 0	024 025 025 025 025	5 05 76 7 65 3 73 9 10	9T0 05 LBL X RC*
	33 X2 85 +	014 02	2 ×	022 023		SŤ0 08	030 031	33	χ2 SUM

3.3 Der LR-Algorithmus

Der Algorithmus von Rutishauser zur Bestimmung der Eigenwerte der regulären n,n-Matrix A beruht darauf, die Faktoren der LR-Zerlegung von A in umgekehrter Reihenfolge zu multiplizieren und dieses Vorgehen zu wiederholen:

Existiert die LR-Zerlegung jeder Matrix A_i und sind alle Eigenwerte von A von verschiedenem Betrag, so konvergieren die L_i gegen die Einheitsmatrix E und die R_i gegen eine obere Dreiecksmatrix R, in deren Hauptdiagonalen die Eigenwerte der Matrix A stehen.

Das Programm führt maximal eine vorzugebende Anzahl N von Iterationsschritten durch oder bricht vorher ab, falls

$$\|L_i - E\|_{\infty} \le \epsilon \cdot \|A\|_{\infty}$$

ist, wobei ϵ eine vorzugebende Toleranzschranke ist. Vor Einlesen der Magnetkarten ist die Speicherbereichsverteilung mittels der Tastenfolge 3 2nd Op 17 auf 720 Programmspeicherstellen zu ändern. Das Programm bearbeitet Matrizen bis zur Ordnung n = 3.

	Verfahren	Eingabe	Taste	Anzeige
1	Änderung der Speicherbereichsverteilung	3	2nd Op	
		17	CLR	719.29 0

	Verfahren	Eingabe	Taste	Anzeige
2	Magnetkarten einlesen (Block 1, 2, 3)			3
3	Programmbeginn		A	3
4	Eingabe der Nummer des ersten zu belegenden Speicherplatzes k = 15	15	R/S	1
5	Eingabe der Matrix A spaltenweise	a ₁₁ a ₂₁ : : :	R/S R/S :	2 3 : n ² +1
6	Ende der Koeffizienteneingabe	-nn	В	n ² +1
7	Eingabe von n, k, N und ϵ	n 15 N <i>e</i>	R/S R/S R/S	n 15 N
8	Anzeige der Eigenwerte λ_i		R/S : : : R/S	λ_1 λ_2 \vdots λ_n

 $R_{00}, ..., R_{14}$: Programmzeiger $R_{15}, ..., R_{n^2+14}$: $a_{11}, ..., a_{nn}$

 $R_{n^2+15}, ..., R_{n(2n-1)+14}$: Zwischenergebnisse

Bemerkung

Ist eine LR-Zerlegung von A_i nicht möglich, so hält das Programm und der Rechner zeigt dies durch eine blinkende Anzeige an. Nach Drücken der Tasten \underline{CLR} und \underline{C} erfolgt dann die Anzeige der Diagonalelemente von R_{i-1} .

Beispiel

Gesucht sind in höchstens N = 5 Schritten mit der Toleranz $\epsilon = 0.001$ die Eigenwerte

$$\text{der Matrix } \ \ A = \begin{bmatrix} 6 & 2 & -1 \\ 2 & 6 & -3 \\ 0 & 0 & 2 \end{bmatrix}.$$

Anmerkunger	1	Eingabe	Taste	Anzeige
Änderung der	Speicherbereichsverteilung	3	2nd	
			Op	
		17		719.29
			CLR	0
Magnetkarten	einlesen (Block 1, 2, 3)			3
Programmbeg	inn		A	3
Eingabe von:	k	15	R/S	1
	a ₁₁	6	R/S	2
	a ₂₁	2	R/S	3
	a ₃₁	0	R/S	4
	a ₁₂	2	R/S	5
	a ₂₂	6	R/S	6
	a ₃₂	0	R/S	7
	a ₁₃	-1	R/S	8
	a ₂₃	-3	R/S	9
	a ₃₃	2	R/S	10
Ende der Koe	ffizienteneingabe		В	10
Eingabe von:	n	3	R/S	3
	k	15	R/S	15
	N	5	R/S	5
	ϵ	0.001	R/S	
Anzeige von:	λ_1			7.878787879
-	λ_2		R/S	4.121212121
	λ ₃		R/S	2

Die exakten Eigenwerte sind λ_1 = 8, λ_2 = 4, λ_3 = 2.

Pro	ogramm 3.3	Der	LR	Algo	rithmus					
3 2	2nd Op 17]								
000 001 002 003 004 005 006 007 008 009 010	76 LBL 11 A 91 R/S 42 STD 00 00 01 1 42 STD 01 01 43 RCL 01 01 91 R/S 72 ST*	012 013 014 015 016 017 018 019 020 021 022	00 01 44 00 44 01 61 00 08 76 12	00 1 SUM 00 SUM 01 GTD 00 08 LBL B R/S	024 025 026 027 028 029 030 031 032 033 034	42 00 42 09 91 42 03 91 42 02	00 STO 09 R/S STO	03 03 03 04 04 04 04 04 04	7 42 3 12 9 76 0 22 1 43 2 00 42 08 5 76 6 23	12 LBL INV RCL 00 STD 08 LBL LNX

00005345678901234567890012345678901234567890123456789012345678901234567890123456789012345678901234567890123456789012345678901234567890123456789012345678901234567890123456789012345678901234567890123456789012456789012456789012456789012456789001245678900124567890012456789000000000000000000000000000000000000	03 03 I SUM 11 1 1 1 01 1 1 1 02 2 8 1 1 1 1 02 2 8 1 1 1 1 03 2 8 1 1 1 1 04 3 0 3 2 8 1 1 1 7 7 0 0 9 0 4 2 1 1 1 6 1 0 7 3 2 2 2 2 2 2 2 2 2 2 2 2 2 2 3 2 2 3 2 2 3 2 3 3 2 3	111 64 P: 112 03	01 182 + 183 CL 184 CD 185 = 186 FO 187 04 188 + 189 1 190 1 191 1 192 05 193 1 194 06 195 CL 196 CL 196 CL 197 + 199 = 200 192 201 202 203 202 203 204 - 205 CD 208 CD 20	73 RC* 95 INV* 95 INV* 95 INV* 95 INV* 95 INV* 95 RCU 96 RCU 97 R	455678901123445678901234567890123456789012345678901 3333333444444444445555555555555666666666	3 **4 **5 LOM3 **4 **5 LOM3 **4 *** *** *** *** *** *** *** *** **
101 102 103	22 INV 67 EQ 25 CLR	163 43 R0 164 10 1 165 42 ST 166 09 0 167 76 LE 168 34 FX 169 73 R0	EL 225 .0 226 .0 227 .9 228 .8 229 .8 230 .* 231 .3 232	75 - 43 RCL 07 07	287 288 289	08 08 35 1/X 43 RCL

678990123456789012345678901234567890123456789012345678901234567890123456789012345678901234567890123456789012345678901234567890123456789012345678901234567890123456789012345678901234567890123456789000123456789000123456789000123456789000000000000000000000000000000000000	43 RC1 + 1 = D3L0 + 1 = M6Z7TLE OD3 R O + 1 = D3L0 S OD S O	89901234566789012344566789012345678901234566789012345667890123456678901234566789012345678900123456789000000000000000000000000000000000000	13 13 61 GTD 91 R/S 76 LBL 81 RST 76 LBL 81 RST 76 LBL 91 R/S 13 13 76 LBL 91 R/S 43 RCL 91 R/S 43 RCL 91 R/S 43 RCL 14 RCL 14 RCL 14 RCL 15 RCL 16 RCL 16 RCL 177 RCL 18 RCL 16 RCL 18	0123445678901234567890123445678901234456789 42234567890123456789 4242424424444444444444444444444444444	05 106042 ST04 400 ST04 400 ST04 400 ST04 400 ST04 400 ST04 400 ST05 ST05 ST05 ST05 ST05 ST05 ST05 ST	23345678901200000000000000000000000000000000000	1 VM4Z9 LOM4 LO M3 M4LOVM5Z8 104M6VM3 LO + LO VM5L1 LO 1 SU044479 BC 1 SU044430 CO 1 SU044430 CO 1 SU05Z8 1 CO 1 SU05Z8 RO = NW5L1 + CO 2 + CO 2 + CO 2 + CO 3 + CO
353 354 355 356 357							

4567890123456789012345677777777788888 4567890123456789012345677777777788888	42 STD 04 04 05 04 43 RCL 00 75 1 = 952 07 95 STD 97 PCL 97 PCL 98 STD 98 STD	58678890123555555555555555555555555555555555555	73 RC* 04 04 72 ST* 03 03 01 1 44 SUM 03 04 97 DSZ 09 09 54 CL 00 85 + 01 1 75 - 43 RCL 08 95 = 43 RCL 08 04 97 DSZ 08 04 04 SUM 04 O4 97 DSZ 08 CL 01 1 75 - 43 RCL 08 STD 03 RCL 01 STD 03 RCL 01 STD 03 RCL 01 STD 03 RCL 01 STD 03 RCL 04 SUM 05 STD 06 STD 07 STD 08 ST	66666666666666666666666666666666666666	01 1 = 08	6669012345678901234567890123456789012345678901234567890123456777777777777777777777777777777777777	95 STD 30 + LL 03 STD 04 STD 05 STD 02 STD 04 STD 05 STD 0
582 583 584		623 624 625	43 RCL 00 00 75 -			705 706 707 708	97 DSZ 09 09 94 +/- 91 R/S

3.4 Iteration in einer Variablen

Gegeben sei eine kontrahierende Abbildung f, die der Lipschitzbedingung

$$|f(x) - f(y)| < L \cdot |x - y|$$

mit 0 < L < 1 für x, y \in [a, b] genügt. Das Programm liefert den Fixpunkt s = f (s) als Grenzwert der Folge

$$x_{i+1} = f(x_i); i = 0, 1, ...$$

für jeden Startwert $x_0 \in [a, b]$. Es bricht ab, falls die Höchstzahl N von Iterationen durchgeführt wurde oder falls für vorzugebendes $\epsilon > 0$ gilt:

$$|x_i - x_{i-1}| \le \epsilon \cdot \frac{1-L}{L}$$
.

Die Abbildung f wird als Unterprogramm eingegeben. Dabei ist folgendes zu beachten:

- 1. Die Funktionsvorschrift f(x) ist in Klammern einzuschließen.
- 2. Für x ist RCL 00 zu setzen.
- 3. Die Taste = darf nicht verwendet werden.
- 4. Die Eingabe der Funktionsvorschrift ist mit INV SBR abzuschließen.

Programminstruktionen

	Verfahren	Eingabe	Taste	Anzeige
1	Magnetkarte einlesen (Block 1)			1
2	Eingabe der Funktionsvorschrift		GTO x ²	
			LRN	056 00
			(057 00
			:	: :
			;	XXX 00
			IŃV	XXX 00
			SBR	XXX 00
'			LRN	1
3	Programmbeginn		Α	1
4	Eingabe von x_0 , L, ϵ , N	x _o	R/S	×o
		L	R/S	Ľ
		ϵ	R/S	ϵ
		N	R/S	
5	Ergebnisanzeige			s

Registerinhalte

R₀₀, ..., R₀₄: Programmzeiger

Beispiel

Gesucht ist s = f(s) mit f(x) = $\frac{\cos x}{2}$ im Intervall $\left[0, \frac{\pi}{2}\right]$, $\epsilon = 10^{-10}$ und N = 10. Dabei sei L = 0.5, denn es gilt $|f'(x)| = \left|\frac{-\sin x}{2}\right| \le 0.5$

Anmerkungen	Eingabe	Taste	Anzeige
Umschalten auf Bogenmaß		2nd	
		Rad	
Magnetkarte einlesen (Block 1)			1
Eingabe von f(x)		GTO	
		x ²	
		LRN	056 00
	1	(057 00
	i	RCL	058 00
		00	059 00
		2nd	059 00
		cos	060 00
		÷	061 00
		2	062 00
)	063 00
		INV	064 00
		SBR	064 00
		LRN	1
Programmbeginn		A	1
Eingabe von: x ₀	0.1	R/S	0.1
L	0.5	R/S	0.5
ϵ	1	EE	1 00
	-10		1 –10
		R/S	1 –10
		INV	
		EE	.000000001
N	10	R/S	
Anzeige von: s			.4501835576

Programm 3.4	Iteration in einer	Variablen	
000 76 LBL	014 43 RCL	028 76 LBL 029 13 C 030 71 SBR 031 33 X2 032 42 STD 033 04 04 034 75 - 035 43 RCL 036 00 00 037 95 = 038 50 INI 039 22 INV 040 77 GE	042 43 RCL
001 11 A	015 02 02		043 04 04
002 91 R/S	016 65 ×		044 42 STO
003 42 STD	017 53 (045 00 00
004 00 00	018 01 1		046 97 DSZ
005 91 R/S	019 75 -		047 03 03
006 42 STD	020 43 RCL		048 13 C
007 01 01	021 03 03		049 76 LBL
008 91 R/S	022 54)		050 14 D
009 42 STD	023 55 ÷		051 43 RCL
010 02 02	024 43 RCL		052 04 04
011 91 R/S	025 03 03		053 91 R/S
012 42 STD	026 95 =		054 76 LBL
013 03 03	027 32 X:T		055 33 X2

3.5 Steffensen-Iteration

Gegeben sei eine in [a, b] kontrahierende Abbildung f. Dann konvergiert die Folge

$$x_{i+1} = x_i - \frac{(f(x_i) - x_i)}{f(f(x_i)) - 2f(x_i) + x_i} \cdot (f(x_i) - x_i)$$
 $i = 0, 1, ...$

gegen den Fixpunkt s = f(s) von f. Vorzugeben ist eine Toleranz $\eta > 0$ und die Höchstzahl N von Iterationen. Das Programm bricht bereits nach weniger als N Schritten ab, wenn

$$|\mathbf{x}_{i+1} - \mathbf{x}_i| < \eta$$

ist. Die Abbildung f wird als Unterprogramm eingegeben. Dabei ist folgendes zu beachten:

- 1. Die Funktionsvorschrift f(x) ist in Klammern einzuschließen.
- 2. Für x ist RCL 00 zu setzen.
- 3. Die Taste = darf nicht verwendet werden.
- 4. Die Eingabe der Funktionsvorschrift ist mit INV SBR abzuschließen.

Programminstruktionen

	Verfahren	Eingabe	Taste	Anzeige
1	Magnetkarte einlesen (Block 1)			1
2	Eingabe der Funktionsvorschrift f(x)		GTO x ²	
			LRN	077 00
]			(078 00
}			:	- : :
]				
)	XXX 00
			INV	XXX 00
			SBR	XXX 00
			LRN	1
3	Programmbeginn		Α	1
4	Eingabe von x_0 , η , N	× _o	R/S	×o
		η	R/S	η
		N	R/S	•
5	Ergebnisanzeige			s

Registerinhalte

R₀₀, ..., R₀₅: Programmzeiger

Beispiel

Gesucht ist der Fixpunkt s = f(s) von f(x) = $\frac{\cos x}{2}$ im Intervall $\left[0, \frac{\pi}{2}\right]$ mit $\eta = 10^{-10}$, N = 10 und dem Startwert $x_0 = 0.1$.

Anmerkungen	Eingabe	Taste	Anzeige
Umschalten auf Bogenmaß		2nd	
		Rad	
Magnetkarte einlesen (Block 1)			1
Eingabe der Funktionsvorschrift f(x)		GTO	
		x ²	
		LRN	077 00
		(078 00
		RCL	079 00
		00	080 00
		2nd	080 00
		cos	081 00
		÷	082 00
		2	083 00
)	084 00
		INV	085 00
		SBR	085 00
		LRN	1
Programmbeginn		Α	1
Eingabe von: x ₀	0.1	R/S	0.1
η	1	EE	1 00
	-10	R/S	0 00
		INV	
		EE	0
N	10	R/S	
Anzeige von: s			.4501835576

Programm 3.5 Steffensen-Iteration		
019 04 04 020 42 STD 021 03 03 022 71 SBR 023 33 X ² 024 42 STD 025 05 05 026 53 (027 53 (028 43 RCL 029 04 04 030 75 - 031 43 RCL 032 00 00 033 54) 034 55 ÷ 035 53 (036 43 RCL 037 05 05	038 75 - 039 02 2 040 65 × 041 43 RCL 042 04 04 043 85 + 044 43 RCL 045 00 00 046 54) 047 65 × 048 53 (049 43 RCL 050 04 04 051 75 - 052 43 RCL 053 00 00 054 54) 055 54) 056 42 STD	057 01 01 058 22 INV 059 44 SUM 060 00 00 061 43 RCL 062 01 01 063 50 IXI 064 22 INV 065 77 GE 066 13 C 067 97 DSZ 068 02 02 069 12 B 070 76 LBL 071 13 C 072 43 RCL 073 00 00 074 91 R/S 075 76 LBL 076 33 X²
	019 04 04 020 42 STD 021 03 03 022 71 SBR 023 33 X2 024 42 STD 025 05 05 026 53 (027 53 (028 43 RCL 029 04 04 030 75 - 031 43 RCL 032 00 00 033 54) 034 55 ÷ 035 53 (036 43 RCL	019 04 04 038 75 - 020 42 STD 039 02 2 021 03 03 040 65 × 022 71 SBR 041 43 RCL 023 33 X2 042 04. 04 024 42 STD 043 85 + 025 05 05 044 43 RCL 026 53 (

3.6 Das Newton-Verfahren

Ist s einfache Nullstelle der differenzierbaren Funktion g, so existiert eine Umgebung von s, so daß die Folge

$$x_{i+1} = x_i - \frac{g(x_i)}{g'(x_i)}; i = 0, 1, ...$$

für jeden Startwert x_0 aus dieser Umgebung gegen s konvergiert. Vorzugeben ist eine Toleranz $\eta > 0$ und die Höchstzahl N von Iterationsschritten. Das Programm bricht bereits nach weniger als N Schritten ab, wenn

$$\left| \left| \frac{g(x_i)}{g'(x_i)} \right| < \eta$$

ist. Die Funktion g/g' wird als Unterprogramm eingegeben. Dabei ist folgendes zu beachten:

- 1. Die Funktionsvorschrift g(x)/g'(x) ist in Klammern einzuschließen.
- 2. Für x ist RCL 00 zu setzen.
- 3. Die Taste = darf nicht verwendet werden.
- 4. Die Eingabe der Funktionsvorschrift ist mit INV SBR abzuschließen.

Programminstruktionen

	Verfahren	Eingabe	Taste	Anzeige
1	Magnetkarte einlesen (Block 1)			1
2	Eingabe der Funktionsvorschrift g(x)/g'(x)		GTO x ²	
			LRN	035 00
			(036 00
			•	
)	XXX 00
			INV	XXX 00
			SBR	XXX 00
			LRN	1
3	Programmbeginn		Α	1
4	Eingabe von x_0 , η , N	x _o	R/S	× _o
		η	R/S	0
		N	R/S	
5	Ergebnisanzeige			s

Registerinhalte

R₀₀, ..., R₀₂: Programmzeiger

Beispiel

Gesucht ist eine Nullstelle von $g(x) = x - \cos x$ mit N = 5, $x_0 = 0.5$ und $\eta = 10^{-10}$. Es ist

$$\frac{g(x)}{g'(x)} = \frac{x - \cos x}{1 + \sin x}$$

Anmerkungen	Eingabe	Taste	Anzeige
Umschalten auf Bogenmaß		2nd	
		Rad	
Magnetkarte einlesen (Block 1)			1
Eingabe der Funktionsvorschrift g(x)/g'(x)		GTO	
		x ²	
		LRN	035 00
		(036 00
		i	037 00
		RCL	038 00
		00	039 00
		-	040 00
		RCL	041 00
		00	042 00
		2nd	042 00
		cos	043 00
)	044 00
		÷	045 00
		(046 00
		1	047 00
		+	048 00
		RCL	049 00
		00	050 00
		2nd	050 00
		sin	051 00
		}	052 00
)	053 00
		INV	054 00
		SBR	054 00
		LRN	1
Programmbeginn		Α	1
Eingabe von: x ₀	0.5	R/S	0.5
η	1	EE	1 00
·	-10	R/S	0 00
		INV	
		EE	0
N	5	R/S	
Anzeige von: s			.7390851332

Pro	ogramm 3.6	Das	Newton-Verf	ahren			
000 001 002 003 004 005 006 007	76 LBL 11 A 91 R/S 42 STO 00 00 91 R/S 32 X‡T 91 R/S 42 STO	009 010 011 012 013 014 015 016 017	01 01 76 LBL 12 B 71 SBR 33 X2 42 STD 02 02 22 INV 44 SUM	018 019 020 021 022 023 024 025	00 00 43 RCL 02 02 50 I×I 22 INV 77 GE 13 C 97 DSZ 01 01	027 028 029 030 031 032 033	12 B 76 LBL 13 C 43 RCL 00 00 91 R/S 76 LBL 33 X2

3.7 Regula falsi

Ist s Nullstelle der Funktion g und liegen die Startwerte x_0 und x_1 genügend nah bei s, so konvergiert die Folge

$$x_{i+1} = x_i - \frac{x_i - x_{i-1}}{g(x_i) - g(x_{i-1})} g(x_i); i = 1, 2, ...$$

gegen s. Die Toleranz $\eta > 0$ und die Maximalzahl N von Iterationen sind vorzugeben. Das Programm bricht ab, wenn

$$\left| \left| \frac{\mathsf{x}_{\mathsf{i}} - \mathsf{x}_{\mathsf{i}-1}}{\mathsf{g}(\mathsf{x}_{\mathsf{i}}) - \mathsf{g}(\mathsf{x}_{\mathsf{i}-1})} \right| < \eta$$

ist oder N Iterationsschritte durchgeführt wurden. Die Funktion g wird als Unterprogramm eingegeben. Dabei ist folgendes zu beachten:

- 1. Die Funktionsvorschrift g(x) ist in Klammern einzuschließen.
- 2. Für x ist RCL 00 zu setzen.
- 3. Die Taste = darf nicht verwendet werden.
- 4. Die Eingabe der Funktionsvorschrift ist mit INV SBR abzuschließen.

	Verfahren	Eingabe	Taste	Anzeige
1	Magnetkarte einlesen (Block 1)			1
2	Eingabe der Funktionsvorschrift g(x)		GTO x ²	
			LRN (074 00 075 00
				: :
) INV	XXX 00 XXX 00
			SBR	XXX 00
			LRN	1

	Verfahren	Eingabe	Taste	Anzeige
3	Programmbeginn		А	1
4	Eingabe von x_0, x_1, η, N	x ₀	R/S	×o
		x ₁	R/S	x ₁
1		η	R/S	0
1		N	R/S	
5	Ergebnisanzeige			s

R₀₀, ..., R₀₄: Programmzeiger

Beispiel

Gesucht ist eine Nullstelle von g(x) = x - cos x mit $x_0 = 0.4$, $x_1 = 0.5$, $\eta = 10^{-10}$ und N = 10.

Anmerkungen	Eingabe	Taste	Anzeige
Umschalten auf Bogenmaß		2nd	
		Rad	
Magnetkarte einlesen (Block 1)			1
Eingabe der Funktionsvorschrift g(x)		GTO	
		x ²	
		LRN	074 00
		(075 00
		RCL	076 00
		00	077 00
		_	078 00
		RCL	079 00
		00	080 00
		2nd	080 00
		cos	081 00
)	082 00
		INV	083 00
		SBR	083 00
		LRN	1
Programmbeginn		Α	1

Anmerkungen		Eingabe	Taste	Anzeige
Eingabe von:	x ₀	0.4	R/S	0.4
	x ₁	0.5	R/S	0.5
	η	1	EE	1 00
		-10	R/S	0 00
			INV	
			EE	٥
	N	10	R/S	
Anzeige von:	s			.7390851332

Programm 3.7	Regula falsi		
000 76 LBL 001 11 A 002 91 R/S 003 42 STD 004 04 04 005 91 R/S 006 42 STD 007 01 01 008 91 R/S 009 32 X:T 010 91 R/S 011 42 STD 012 02 02 013 76 LBL 014 12 B 015 53 (016 53 (017 43 RCL 018 01 01	019 75 - 020 43 RCL 021 04 04 022 54) 023 55 ÷ 024 53 (025 43 RCL 026 01 01 027 71 SBR 028 34 FX 029 42 STO 030 03 03 031 75 - 032 43 RCL 033 04 04 034 71 SBR 034 FX 035 34 FX	038	057 95 = 058 42 STD 059 04 04 060 97 DSZ 061 02 02 062 12 B 063 76 LBL 064 13 C 065 43 RCL 066 01 01 067 91 R/S 068 76 LBL 069 34 FX 070 42 STD 071 00 00 072 76 LBL

3.8 Das Horner-Schema

Zur Auswertung eines Polynoms

pol (
$$\lambda$$
) = $a_0 \lambda^n + a_1 \lambda^{n-1} + ... + a_n$

an einer Stelle $\lambda = \lambda_0$ schreibt man zweckmäßigerweise

$$p := pol(\lambda_0) = (...(a_0\lambda_0 + a_1) \cdot \lambda_0 + a_2) \cdot \lambda_0 ... + a_{n-1}) \cdot \lambda_0 + a_n$$

und arbeitet die Klammern von innen nach außen ab. Das Programm hat so nur Additionen und Multiplikationen mit dem festen Faktor $\lambda = \lambda_0$ durchzuführen. Eingegeben werden nur die Koeffizienten a_0, \ldots, a_n von pol (λ).

Beachte: a_0 ist der Koeffizient von λ^n !

V1. 214 streila!

Programminstruktionen

	Verfahren		Eingabe	Taste	Anzeige
1	Magnetkarte einlesen (Block 1)	/1	_		1
2	Programmbeginn	Wom?		Α	1
3	Eingabe von n; a ₀ , a ₁ ,, a _n		n	R/S	0
			a _O	R/S	1
			a ₁	R/S	2
			:		
			٠	R/S	n+1
4	Ende der Koeffizienteneingabe	Orga ?	a _n	B	n+1
5	Eingabe von λ ₀		λο	R/S	
6	Ergebnisanzeige				р

Registerinhalte

alte Deiker Get?

 $R_{00},...,R_{05}$: Programmzeiger $R_{06},...,R_{n+6}$: $a_0,a_1,...,a_n$

Beispiel

Zu berechnen ist der Funktionswert des Polynoms

pol (
$$\lambda$$
) = $-\lambda^3 + 3\lambda^2 + 4\lambda - 2$

an den Stellen $\lambda_0 = 0.5$ und $\lambda_1 = 1.5$

Anmerkungen	Eingabe	Taste	Anzeige
Magnetkarte einlesen (Block 1)			1
Programmbeginn		A	1
Eingabe von: n	3	R/S	0
a _O	-1	R/S	1
a ₁	3	R/S	2
a ₂	4	R/S	3
$\mathbf{a_3}$	-2	R/S	4
Ende der Koeffizienteneingabe		В	4
Eingabe von: λ_0	0.5	R/S	
Anzeige von: $p_0 = pol(\lambda_0)$	}		0.625
anderes Argument	ļ	В	0.625
Eingabe von: λ ₁	1.5	R/S	
Anzeige von: $p_1 = pol(\lambda_1)$			7.375

Pr	ogramm 3.8	Das	Horner-Schema				
		•			Bajurjul	andth	
000 001 → 002 003 004 005 006	76 LBL 11 A 91 R/S <i>Oom !</i> 42 STD 00 00 00 0 42 STD	015 016 017 018 019 020	91 R/S 72 ST* 05 05 01 1) 07 44 SUM 27 05 05 70?	030 031 032 033 034 035	07 7 42 STO <i>BRA</i> 04 04 43 RCL 00 00 42 STO	045 046 047 048 049 050	49 PRD 03 03 73 RC* 04 04 44 SUM 03 03
007 008 009 010	02 02 06 6 42 STD 05 05	021 022 023 024 025	44 SUM (22 02 02) 61 GTD 33 X2 76 LBL	036 037 038 039 040	01 01 43 RCL?a, 06 06J 42 STD 03 03	051 052 053 054 055	01 1 7 44 SUM 97 DSZ 01 01
011 012 013 014		026 ≯027 028 029	12 B 91 R/S Oom! 42 STD 02 02	041 042 043 044	76 LBL 34 FX 43 RCL 02 02	056 057 058 059	34 FX 43 RCL 03 03 91 R/S

3.9 Das erweiterte Horner-Schema

Das erweiterte Horner-Schema liefert außer dem Funktionswert p des Polynoms

pol (
$$\lambda$$
) = $a_0 \lambda^n + a_1 \lambda^{n-1} + ... + a_n$

(siehe 3.8 ,,Das Horner-Schema'') auch den Wert der Ableitung $q=pol'(\lambda)$ an der Stelle $\lambda=\lambda_0$. Eingegeben werden nur die Koeffizienten a_0,\ldots,a_n von pol (λ) .

Beachte: a_0 ist der Koeffizient von $\lambda^n!$

Programminstruktionen

	Verfahren	Eingabe	Taste	Anzeige
1	Magnetkarte einlesen (Block 1)			1
2	Programmbeginn		A	1
3	Eingabe von n; a ₀ , a ₁ ,, a _n	n	R/S	0
		a _O	R/S	1
		a ₁	R/S	2
		:	:	:
		a _n	R/S	n+1
4	Ende der Koeffizienteneingabe		В	n+1
5	Eingabe von λ_0	λο	R/S	
6	Ergebnisanzeige			р
			R/S	q

Registerinhalte

R₀₀, ..., R₀₆: Programmzeiger

 $R_{07}, ..., R_{n+7}$: $a_0, a_1, ..., a_n$

Beispiel

Gesucht sind Funktionswerte und 1. Ableitungen des Polynoms

pol (
$$\lambda$$
) = $-\lambda^3 + 3\lambda^2 + 4\lambda - 2$

an den Stellen $\lambda_0 = -1.5$ und $\lambda_1 = 2.5$

Anmerkungen	Eingabe	Taste	Anzeige
Magnetkarte einlesen (Block	1)		1
Programmbeginn		Α	1
Eingabe von: n	3	R/S	0
a ₀	-1	R/S	1
a ₁	3	R/S	2
a ₂	4	R/S	3
a ₃	-2	R/S	4
Ende der Koeffizienteneing	e	В	4
Eingabe von: λ ₀	-1.5	R/S	
Anzeige von: $p_0 = pol(\lambda_0)$			2.125
$q_0 = pol'(\lambda_0)$		R/S	-11.75
anderes Argument		В	-11.75
Eingabe von: λ ₁	2.5	R/S	
Anzeige von: $p_1 = pol(\lambda_1)$			11.125
$q_1 = pol'(\lambda_1)$		R/S	0.25

Programm 3.9	Das erweiterte Ho	rner-Schema	
000 76 LBL 001 11 A 002 91 R/S 003 42 STD 004 00 00 005 00 0 006 42 STD 007 02 02 008 07 7 009 42 STD 0010 06 06 011 76 LBL 012 33 X2 013 43 RCL 014 02 02 015 91 R/S 016 72 ST* 017 06 06	018 01 1 019 44 SUM 020 06 06 021 44 SUM 022 02 02 023 61 GTD 024 33 X2 025 76 LBL 026 12 B 027 91 R/S 028 42 STD 030 43 RCL 031 00 00 032 42 STD 034 00 0	036 03 03 037 08 8 038 42 STU 039 05 05 040 43 RCL 041 07 07 042 42 STU 043 04 04 044 76 LBL 045 34 FX 046 43 RCL 047 02 02 048 49 PRD 049 03 03 050 43 RCL 051 04 04 052 44 SUM 053 03	055 02 02 056 49 PRD 057 04 04 058 73 RC* 059 05 05 060 44 SUM 061 04 04 062 01 1 063 44 SUM 064 05 05 065 97 DSZ 066 01 01 067 34 FX 068 43 RCL 069 04 04 070 91 R/S 071 43 RCL

3.10 Einfache Nullstellen von Polynomen

Einfache Nullstellen s eines Polynoms

pol (
$$\lambda$$
) = $a_0 \lambda^n + a_1 \lambda^{n-1} + ... + a_n$

bestimmt man durch das Iterationsverfahren von Newton (siehe 3.6 "Das Newton-Verfahren"):

$$\lambda_{i+1} = \lambda_i - \frac{\text{pol}(\lambda_i)}{\text{pol}'(\lambda_i)}; \quad i = 0, 1, ...$$

Dabei ist λ_0 ein geeigneter Startwert. Der Quotient

$$q := \frac{\text{pol}(\lambda_i)}{\text{pol}'(\lambda_i)}$$

wird im erweiterten Horner-Schema bestimmt (siehe 3.9 "Das erweiterte Horner-Schema"). Eingegeben werden neben den Koeffizienten a_0,\ldots,a_n und dem Startwert λ_0 eine Toleranz $\epsilon>0$ und die Höchstzahl N von Iterationen. Das Programm bricht nach weniger als N Schritten ab, wenn

$$|a| < \epsilon$$
 ist.

Beachte: a_0 ist der Koeffizient von λ^n !

Programminstruktionen

	Verfahren	Eingabe	Taste	Anzeige
1	Magnetkarte einlesen (Block 1)			1
2	Programmbeginn		A	1
3	Eingabe von $n, \epsilon, a_0, \ldots, a_n$	n	R/S	n
		€	R/S	0
		a _O	R/S	1
		a ₁	R/S	2
		:	:	:
		a _n	R/S	n+1
4	Ende der Koeffizienteneingabe		В	n+1
5	Eingabe von λ ₀ und N	λ_0	R/S	λ_{0}
		N	R/S	_
6	Ergebnisanzeige			s

Registerinhalte

R₀₀, ..., R₀₇: Programmzeiger

 $R_{08}, ..., R_{n+8}: a_0, a_1, ..., a_n$

Beispiel

Gesucht sind die Nullstellen s₁, s₂, s₃ von

pol (
$$\lambda$$
) = $-\lambda^3 + 3\lambda^2 + 4\lambda - 2$

und den Startwerten $\,\lambda_{01}$ = - 1, $\,\lambda_{02}$ = 1, $\,\lambda_{03}$ = 5 und $\,\epsilon$ = 10^{-10}

Anmerkungen		Eingabe	Taste	Anzeige
Magnetkarte e	inlesen (Block 1)			1
Programmbegi	inn		Α	1
Eingabe von:	n	3	R/S	3
	ε	1	EE	1 00
		-10	R/S	0 00
			INV	
			EE	0
	a_0	-1	R/S	1
	a ₁	3	R/S	2
	a ₂	4	R/S	3
	a ₃	-2	R/S	4
Ende der Koef	ffizienteneingabe		В	4
Eingabe von:	λ _{0 1}	-1	R/S	-1
	N	10	R/S	
Anzeige von:	s ₁			-1.292401585
anderer Startv	vert		В	-1.292401585
Eingabe von:	λ _{0 2}	1	R/S	3
	N	10	R/S	
Anzeige von:	\$ ₂	}		.3972950693
anderer Startv	/ert		В	.3972950693
Eingabe von:	λ _{0 3}	5	R/S	Б
	N	10	R/S	
Anzeige von:	\$3			3.895106516

Programm	3.10	Einfach	e Nullstelle	en von P	olynor	nen	
000 76 LBL 001 11 A 002 91 R/S 003 42 STE 004 00 00	0 6 1 0 0 0	009 02 010 08 011 42 012 07 013 76	STO 02 8 STO 07 LBL	016 017 018 019 020 021	02 0 91 R/ 72 ST 07 0 01 1 44 SU	S 025 * 026 7 027 028 M 029	02 02 61 GTO 33 X2 76 LBL 12 B 91 R/S
-006 32 X:T -007 00 0		014 33 015 43	X2 RCL	022 023	07 0 44 SU		42 STD 02 02

032	91 R/S		STD 066	05 05	083	22 INV
033	42 STD	050 04	04 067	44 SUM	084	77 GE
034	06 06		LBL 068	04 04	085	14 D
035	76 LBL	052 34	7X 069	01 1	086	43 ROL
036	13 C	053 43	RCL 070	44 SUM	087	04 04
037	43 ROL	054 02	02 071	05 05	088	22 INV
038	00 00	055 49	PRD 072	97 DSZ	089	44 SUM
039	42 STD	056 03	03 073	01 01	090	02 02
040	01 01	057 43	RCL 074	34 IX	091	97 DSZ
041	00 0	058 04	04 075	43 ROL	092	06 06
042	42 STD	059 44	SUM 076	03 03	093	13 C
043	03 03	060 03	03 077	22 INV	094	76 LBL
044	09 9	061 43	RCL 978	49 PRD	095	14 D
045	42 STD	062 02	02 079	04 04	096	43 RCL
046	05 05	063 49	PRD 080	43 RCL	097	02 02
047	43 RCL	064 04	04 081	04 04	098	91 R/S
048	08 08	065 73	RC* 082	50 IXI		

3.11 Das Verfahren von Bairstow

Hat das reelle Polynom

pol (
$$\lambda$$
) = $a_0 \lambda^n + a_1 \lambda^{n-1} + ... + a_n$

die komplexe Nullstelle μ , so ist auch die zu μ konjugiert komplexe Zahl $\overline{\mu}$ Nullstelle von pol (λ) und ($\lambda-\mu$) ($\lambda-\overline{\mu}$) ist ein reelles quadratisches Polynom $\lambda^2-u\lambda-v$, das sich nach dem Euklidischen Algorithmus von pol (λ) abspalten läßt. Sind u_0 und v_0 Näherungen für u und v in $\lambda^2-u\lambda-v$, so liefert das Programm verbesserte Näherungen $u_1=u_0+\Delta u$ und $v_1=v_0+\Delta v$.

Beachte: a_0 ist der Koeffizient von λ^n !

	Verfahren	Eingabe	Taste	Anzeige
1	Magnetkarte einlesen (Block 1)			1
2	Programmbeginn		A	1
3	Eingabe von n, u_0 , v_0 , a_0 , a_1 ,, a_n	n	R/S	n
		uo	R/S	u_{o}
		νo	R/S	0
		a _O	R/S	1
		a ₁	R/S	2
		:	:	:
		a _n	R/S	n+1
4	Ende der Koeffizienteneingabe		В	
5	Anzeige von u₁ und v₁			u ₁
			R/S	V ₁

 $R_{00}, ..., R_{10}$: Programmzeiger $R_{11}, ..., R_{n+11}$: $a_0, ..., a_n$

 $R_{n+12}, ..., R_{3n+13}$: Zwischenergebnisse

Bemerkung

Das Verfahren ist nicht auf Paare konjugiert komplexer Nullstellen beschränkt.

Beispiel

Die Näherung des quadratischen Faktors

$$\lambda^2 - u_0 \lambda - v_0 = \lambda^2 - 1.8 \lambda - (-2.3)$$

von

pol (
$$\lambda$$
) = $\lambda^4 - \lambda^3 - 6\lambda^2 + 14\lambda - 12$

soll verbessert werden.

Anmerkungen	Eingabe	Taste	Anzeige
Magnetkarte einlesen (Block 1)			1
Programmbeginn		Α	1
Eingabe von: n	4	R/S	4
u _o	1.8	R/S	1.8
v _o	-2.3	R/S	0
a _O	1	R/S	1
a ₁	-1	R/S	2
a ₂	-6	R/S	3
a ₃	14	R/S	4
a ₄	-12	R/S	5
Ende der Koeffizienteneingabe		В	
Anzeige von: u ₁			1.941934625
v ₁		R/S	-1.983128031

Es ist u = 2 und v = -2.

Programm 3.11	Das Verfahren von Bairstow
000 76 LBL 001 11 A 002 91 R/S 003 42 STU 004 10 10 005 91 R/S 006 42 STU 007 01 01 008 91 R/S 009 42 STU 010 02 02 011 00 02 02 011 00 1 015 01 1 016 42 STU 017 04 LBL 017 04 LBL 019 33 K2 020 43 RCL 019 33 K2 021 03 03 022 91 R/S 024 04 04 018 76 LBL 027 03 03 022 91 R/S 024 04 04 025 01 1 026 44 SUM 027 03 03 022 91 R/S 023 72 ST* 024 04 04 025 01 1 026 44 SUM 027 03 03 028 44 SUM 029 04 04 027 03 03 028 44 SUM 029 04 04 027 03 03 028 42 STU 021 03 03 022 76 LBL 033 12 B 034 43 RCL 035 10 10 036 42 STU 037 00 00 038 85 + 039 01 1 040 03 3 041 95 = 042 42 STU 043 044 04 046 85 + 047 01 1 048 95 = 049 42 STU 040 03 3 041 95 = 042 42 STU 043 RCL 053 72 ST*	054 03 03 108 73 RC* 163 73 RC* 055 01 1 109 05 05 164 07 07 056 22 INV 110 95 = 165 75 - 057 44 SUM 111 72 ST* 166 73 RC* 058 03 03 112 06 06 167 08 08 059 00 0 113 43 RCL 168 33 X² 060 72 ST* 114 02 02 169 95 = 061 03 03 115 65 × 170 42 STD 062 01 1 116 73 RC* 171 05 05 063 02 2 117 07 07 172 53 (064 42 STD 118 85 + 173 73 RC* 065 05 05 119 43 RCL 174 06 06 066 02 2 120 01 01 175 65 × 067 65 × 121 65 × 176 73 RC* 068 43 RCL 122 73 RC* 177 07 07 07 069 00 00 123 08 08 178 75 - 070 85 + 124 85 + 179 73 RC* 071 01 1 125 73 RC* 180 04 04 072 04 4 126 04 04 181 65 X 073 95 = 182 73 RC* 074 42 STD 128 72 ST* 183 08 08 075 07 07 129 09 09 184 54) 076 00 0 130 01 1 185 55 + 077 72 ST* 131 44 SUM 186 43 RCL 078 07 07 172 07 07 132 03 03 187 05 05 079 43 RCL 133 44 SUM 186 43 RCL 078 07 07 132 03 03 187 05 05 079 43 RCL 133 44 SUM 186 43 RCL 078 07 07 132 03 03 187 05 05 079 43 RCL 133 44 SUM 186 43 RCL 078 07 07 132 03 03 187 05 05 079 43 RCL 133 44 SUM 186 43 RCL 078 07 07 132 03 03 187 05 05 079 43 RCL 133 44 SUM 186 43 RCL 078 07 07 132 03 03 187 05 05 079 43 RCL 133 44 SUM 188 95 = 080 07 07 134 04 04 04 189 22 INV 081 85 + 135 44 SUM 190 44 SUM 082 01 1 136 05 05 191 01 01 083 95 = 142 08 08 197 04 04 084 42 STD 138 06 06 193 73 RC* 085 08 08 139 44 SUM 190 74 SUM 082 01 1 144 44 SUM 196 73 RC* 087 07 134 04 04 04 189 22 INV 081 85 + 140 07 07 195 65 X 087 07 134 04 SUM 190 74 SUM 082 01 1 144 44 SUM 196 73 RC* 083 95 = 142 08 08 197 04 04 084 42 STD 138 06 06 193 73 RC* 099 09 09 144 09 09 199 73 RC* 090 09 09 144 09 09 199 73 RC* 090 09 09 144 09 09 199 73 RC* 090 09 09 144 09 09 199 73 RC* 090 09 09 144 09 09 199 73 RC* 090 09 09 144 09 09 199 73 RC* 090 09 09 144 09 09 199 73 RC* 090 09 09 144 09 09 199 73 RC* 090 09 09 144 09 09 199 73 RC* 090 09 09 144 09 09 199 73 RC* 090 09 09 144 09 09 199 73 RC* 090 09 09 144 09 09 199 73 RC* 090 09 09 144 09 09 199 73 RC*

3.12 Das Bernoulli-Verfahren

Ist pol (λ) = $\lambda^n + a_1 \lambda^{n-1} + ... + a_n$ ein normiertes Polynom ($a_0 = 1$) vom Grad n, so ist pol (λ) das charakteristische Polynom der Matrix

$$\begin{bmatrix} 0 & 1 & & & & & & & \\ & & & & & & & & \\ & & & & & & & \\ & & & & & & & \\ & & & & & & & \\ & & & & & & & \\ & & & & & & \\ & & & & & & \\ & & & & & & \\ & & & & & & \\ & & & & & & \\ & & & & & & \\ & & & & & & \\ & & & & \\ & & & & & \\ & & & & & \\ & & & & & \\ & & & & \\ & & & & & \\ & & & & \\ & & & & \\ & & & & & \\ & & & & \\ & & & & \\ & & & & & \\ & & & & \\ & & & & \\ & & & &$$

Wählt man einen geeigneten Startvektor $[y_0,...,y_{n-1}]^T$, etwa $[0,...,0,1]^T$, und besitzt pol (λ) eine betragsgrößte Nullstelle λ_1 , so konvergiert die Folge der Quotienten y_{k+1}/y_k gegen λ_1 . Das Programm benutzt den oben angegebenen Startvektor und bricht nach der vorzugebenden Anzahl N von Iterationsschritten ab. Es bearbeitet auch Polynome mit $a_0 \neq 1$ und eignet sich zur Bestimmung eines Startwertes für das Programm 3.11 "Einfache Nullstellen von Polynomen".

Beachte: a_0 ist der Koeffizient von λ^n !

	Verfahren	Eingabe	Taste	Anzeige
1	Magnetkarte einlesen (Block 1)			1
2	Programmbeginn		Α	1
3	Eingabe von N, a ₀ , a ₁ ,, a _n	N	R/S	0
		a _o	R/S	1
		a ₁	R/S	2
		:	:	:
		a _n	R/S	n+1
4	Ende der Koeffizienteneingabe		В	
5	Anzeige von λ_1			λ_1

 $\begin{array}{ll} R_{00}, \, \dots, \, R_{06} \colon \text{Programmzeiger} \\ R_{07}, \, \dots, \, R_{n+7} \colon \, a_0, \, a_1, \, \dots, \, a_n \\ R_{n+8}, \, \dots, \, R_{2n+7} \colon \, y_k, \, \dots, \, y_{k+n-1} \end{array}$

Beispiel

Gesucht ist in N=5 Schritten die betragsgrößte Wurzel λ_1 von

pol (
$$\lambda$$
) = $-\lambda^3 + 3\lambda^2 + 4\lambda - 2$

Anmerkungen	Eingabe	Taste	Anzeige
Magnetkarte einlesen (Block 1)			1
Programmbeginn		A	1
Eingabe von: N	5	R/S	0
a _O	-1	R/S	1
a ₁	3	R/S	2
a_2	4	R/S	3
a_3	-2	R/S	4
Ende der Koeffizienteneingabe		В	
Anzeige von: λ ₁			3.880829016

Programm 3.12	Das Bernoulli-Verfahren	
000 76 LBL 001 11 A 002 91 R/S 003 42 STD 004 00 00 005 00 0 006 42 STD 007 01 01 008 07 7 009 42 STD 010 02 02 011 76 LBL 012 33 X² 013 43 RCL 014 01 01 015 91 R/S 016 72 ST* 017 02 02 018 01 1 019 44 SUM 020 01 01 021 44 SUM 022 02 02 023 61 GTB	026 12 B	0510**C2 **********************************

096	49 PRD	110 85 +	124 44 SUM	138 75 -
397	06 06	111 Oi i	125 03 03	139 01 1
098	43 RCL	112 95 =	126 97 DSZ	140 95 =
399	01 01	113 42 STO	127 05 05	141 42 ST□
100	75 -	114 03 03	128 43 RCL	142 03 03
101	01 1	115 76 LBL	129 43 RCL	143 73 RC*
102	95 =	116 43 RCL	130 06 06	144 03 03
103	42 STO	117 73 RC*	131 72 ST*	145 22 INV
104	05 05	118 03 03	132 02 02	146 64 PD*
105	85 +	119 72 ST*	133 97 DSZ	147 02 02
106	89 <u>9</u>	120 02 02	134 00 00	148 73 RC*
107	95 =	121 01 1	135 35 1/X	149 02 02
108	42 ST□	122 44 SUM	136 43 RCL	150 91 R/S
109	02 02	123 02 02	137 02 02	

3.13 Das inverse Bernoulli-Verfahren

lst $\lambda_n \neq 0$ betragsmäßig kleinste Nullstelle von

pol (
$$\lambda$$
) = $a_0 \lambda^n + a_1 \lambda^{n-1} + ... + a_n$,

so ist $\mu_n = 1/\lambda_n$ die betragsmäßig größte Nullstelle von

rez
$$(\mu) = \mu^n$$
 pol $(\frac{1}{\mu}) = a_0 + a_1 \mu + ... + a_n \mu^n$.

Wendet man die in 3.12 "Das Bernoulli-Verfahren" geschilderte Methode auf rez (μ) an, so konvergiert die Folge der Quotienten y_k/y_{k+1} gegen λ_n . Die Anzahl N der vom Programm durchzuführenden Iterationen ist vorzugeben.

Beachte: a_0 ist der Koeffizient von λ^n !

	Verfahren	Eingabe	Taste	Anzeige
1	Magnetkarte einlesen (Block 1)			1
2	Programmbeginn		Α	1
3	Eingabe von N, a ₀ , a ₁ ,, a _n	N	R/S	0
		a _O	R/S	1
		a ₁	R/S	2
		:	:	•
		a _n	R/S	n+1
4	Ende der Koeffizienteneingabe		В	
5	Ergebnisanzeige			λ_n

 $R_{00}, ..., R_{07}$: Programmzeiger $R_{08}, ..., R_{n+7}$: $a_0, ..., a_n$

 $R_{n+8},...,R_{2n+7}$: $y_k,...,y_{k+n-1}$

Beispiel

Gesucht ist in N = 5 Schritten die betragskleinste Wurzel von

pol (
$$\lambda$$
) = $-\lambda^3 + 3\lambda^2 + 4\lambda - 2$

Anmerkungen	Eingabe	Taste	Anzeige
Magnetkarte einlesen (Block 1)			1
Programmbeginn		A	1
Eingabe von: N	5	R/S	0
a ₀	-1	R/S	1
a ₁	3	R/S	2
a ₂	4	R/S	3
a_3	-2	R/S	4
Ende der Koeffizienteneingabe		В	
Anzeige von: λ_n			.398255814

Programm 3.13	Das inverse Bernoulli-Verfahren			
000 76 LBL 001 11 A 002 91 R/S 003 42 STD 004 00 00 005 00 0 006 42 STD 007 01 01 008 07 7 009 42 STD 010 02 02 011 76 LBL 012 33 X2 013 43 RCL 014 01 01 015 91 R/S 016 72 ST* 017 02 02 018 01 1 019 44 SUM 020 02 02 021 44 SUM 022 02 02	024 33 X² 048 34 FX 072 02 0; 025 76 LBL 049 01 1 073 65 X 026 12 B 050 72 ST* 074. 73 RC 027 01 1 051 02 02 075 03 0; 028 22 INV 052 76 LBL 076 95 = 029 44 SUM 053 35 1/X 077 44 SU 030 01 01 054 07 7 078 06 0; 031 43 RCL 055 42 STD 079 01 1 032 01 01 056 02 02 080 44 SU 033 75 - 057 43 RCL 081 02 0; 034 01 1 058 01 01 082 44 SU 035 95 = 059 42 STD 083 03 0; 036 42 STD 060 05 05 084 97 DS; 037 03 03 061 85 + 085 05 0; 038 76 LBL 062 08 8 086 42 ST 039 34 FX 063 95 = 087 43 RC 040 00 0 064 42 STD 088 01 0 041 72 ST* 065 03 03 089 85 + 042 02 02 066 00 0 090 07 7 043 01 1 067 42 STD 088 01 0 044 74 SUM 068 06 06 06 092 42 STD 046 97 DSZ 070 42 STD 094 73 RC 047 03 03 03 071 73 RC* 095 02 0;			

3.14 De QD-Algorithmus für tridiagonale Matrizen

Ist A eine tridiagonale Matrix, deren obere Nebendiagonale aus Einsen besteht

und existiert die LR-Zerlegung von A, so ist

$$LR = \begin{bmatrix} 1 & & & & & & \\ e_1 & & & & & & \\ & \cdot & & & & & \\ & 0 & & & \cdot & & \\ & & & e_{n-1} & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} q_1 & 1 & & & & \\ & \cdot & & & 0 & \\ & & & & 1 & \\ & & & & \cdot q_n \end{bmatrix}$$

Berechnet man nach den Regeln

$$e_{k-1}^{(i+1)} + q_k^{(i+1)} = e_k^{(i)} + q_k^{(i)}$$

und

$$e_{k}^{(i+1)} q_{k}^{(i+1)} = e_{k}^{(i)} q_{k+1}^{(i)}$$

die Folgen $(q_k^{(i)})_{i=1}^{\infty}$ und $(e_k^{(i)})_{i=1}^{\infty}$, so konvergieren die e_k gegen Null und die q_k gegen die Eigenwerte von A, falls die Eigenwerte von A paarweise von verschiedenem Betrag sind. Das Programm führt eine vorzugebende Anzahl N von QD-Schritten durch; dann erfolgt die Ausgabe von $e_1^{(N)}, \ldots, e_{n-1}^{(N)}; \ q_1^{(N)}, \ldots, q_n^{(N)}.$ Wird im Verlauf der Rechnung eines der q_k zu Null, so hält das Programm und der Rechner zeigt dies durch eine blinkende Anzeige an. Die Ausgabe der momentanen e_k und q_k erfolgt dann nach Drücken der Taste \underline{C} .

Programminstruktionen

	Verfahren	Eingabe	Taste	Anzeige
1	Magnetkarte einlesen (Block 1)			1
2	Programmbeginn		A	1
3	Eingabe von e ₁ ,, e _{n-1} ; q ₁ ,, q _n	e ₁	R/S	2
	, , ,	•		•
		e _{n-1}	R/S	n
		q ₁	R/S	n+1
				•
		q _n	R/S	2n
4	Ende der Koeffizienteneingabe		В	2n
5	Eingabe von n und N	n	R/S	0
		N	R/S	
6	Ergebnisanzeige			e ₁ (N)
			R/S	e ₂ (N)
			:	:
1			R/S	e _{n-1} .
			R/S	q ₁ (N)
				:
			R/S	q _n (N)

Registerinhalte

 $R_{00},...,R_{08}$: Programmzeiger $R_{09},...,R_{n+7}$: $e_1,...,e_{n-1}$ $R_{n+8},...,R_{2n+7}$: $q_1,...,q_n$

Beispiel

Gesucht sind die Eigenwerte der Matrix

$$\mathsf{A} = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 0 \\ 1 & 2 & 1 \\ 0 & 2 & 3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 1 & 1 & 0 \\ 0 & 2 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} = \mathsf{L}\,\mathsf{R}\;.$$

Es ist $e_1 = 1$, $e_2 = 2$, $q_1 = q_2 = q_3 = 1$. Es sollen 20 QD-Schritte durchgeführt werden.

Anmerkungen	Eingabe	Taste	Anzeige
Magnetkarte einlesen (Block 1)			1
Programmbeginn		Α	1
Eingabe von: e ₁	1	R/S	2
e ₂	2	R/S	3
q_1	1	R/S	4
q_2	1	R/S	5
q_3	1	R/S	6
Ende der Koeffizienteneingabe		В	6
Eingabe von: n	3	R/S	
N	20	R/S	
Anzeige von: e ₁ ^(N)			.0000005666
e ₂ (N)		R/S	5.2804618 -22
$\mathbf{q}_1^{(N)}$		R/S	4.114906557
q ₂ (N)		R/S	1.745898729
q ₃		R/S	.1391941469

Programm 3.14	Der QD-Algorithmus für tridiagonale Matrizen				
000 76 LBL 001 11 A 002 08 8 003 42 STD 004 00 00 005 01 1 006 42 STD 007 01 01 008 00 0 009 72 ST* 010 00 00 011 01 1 012 44 SUM 013 00 00 014 76 LBL 015 33 X2 016 43 RCL 017 01 01 018 91 R/S 019 72 ST* 020 00 00 021 01 1 022 44 SUM 023 00 00 024 44 SUM 023 00 00	027 33 X2 054 43 RCL 03 028 76 LBL 055 02 02 03 029 12 B 056 85 + 03 030 91 R/S 057 43 RCL 03 031 42 STD 058 00 00 03 032 00 00 059 95 = 03 033 75 - 060 42 STD 03 034 01 1 061 03 03 03 035 95 = 062 85 + 03 036 42 STD 063 01 1 03 037 01 01 064 95 = 03 038 08 8 065 42 STD 03 039 42 STD 066 06 06 06 040 02 02 067 43 RCL 03 041 25 CLR 068 02 02 03 042 91 R/S 069 95 = 03 043 42 STD 070 42 STD 09 044 07 07 071 04 04 03 045 76 LBL 072 85 + 03 046 14 D 073 01 1 10 047 43 RCL 074 95 = 10 048 00 00 075 42 STD 10 049 75 - 076 05 05 10 050 01 1 077 76 LBL 10 051 95 = 078 34 FX	81 75 - ** 82 73 RC* 83 04 95 = ** 84 95 3 RC* 85 74 RC* 86 03 03 RC* 88 03 PRT 88 03 PRT 99 99 PRT 99 06 05 PRT 99 07 RC* 99 99 01 1 PRT 99 05 PRT 90 PR			
003 42 STD 004 00 00 005 01 1 006 42 STD 007 01 01 008 00 0 009 72 ST* 010 00 00 011 01 1 012 44 SUM 013 00 00 014 76 LBL 015 33 X2 016 43 RCL 017 01 01 018 91 R/S 019 72 ST* 020 00 00 021 01 1 022 44 SUM 023 00 00 024 44 SUM	030 91 R/S 057 43 RCL 03 031 42 STD 058 00 00 03 032 00 00 059 95 = 03 033 75 - 060 42 STD 03 034 01 1 061 03 03 03 035 95 = 062 85 + 03 036 42 STD 063 01 1 03 037 01 01 064 95 = 03 038 08 8 065 42 STD 03 039 42 STD 066 06 06 06 03 040 02 02 067 43 RCL 03 041 25 CLR 068 02 02 03 042 91 R/S 069 95 = 03 043 42 STD 070 42 STD 03 044 07 07 071 04 04 03 045 76 LBL 072 85 + 03 046 14 D 073 01 1 10 047 43 RCL 074 95 = 10 048 00 00 075 42 STD 10 049 75 - 076 05 05 16 050 01 1 077 76 LBL 16 051 95 = 078 34 FX 16	84 958 748 885 738 886 738 886 738 888 889 991 738 888 990 991 738 999 999 01 444 999 01 044 999 01 044 999 01 044 999 01 044 999 01 044			

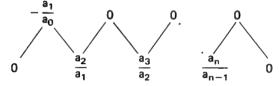
108 109 110	97 DSZ 01 - 01 34 FX	119 76 LBL 120 13 C 121 25 CLR	130 03 03 131 43 RCL 132 02 02	141 04 04 142 91 R/S 143 01 1
	73 RC*	122 02 2	133 85 +	144 44 SUM
112	04 04	123 65 ×	134 01 1	145 04 04
113	22 INV	124 43 RCL	135 95 =	146 97 DSZ
114	74 SM*	125 00 00	136 42 STO	147 03 03
115	03 03	126 75 -	137 04 04	148 22 INV
116	97 DSZ	127 01 1	138 76 LBL	149 91 R/S
117	07 07	128 95 =	139 22 INV	
118	14 D	129 42 ST□	140 73 RC*	

3.15 Der QD-Algorithmus für Polynome

Beginnt man zu einem gegebenen Polynom

pol (
$$\lambda$$
) = $a_0 \lambda^n + a_1 \lambda^{n-1} + ... + a_n$; $a_i \neq 0$

das QD-Schema mit der horizontalen Doppelzeile



und bestimmt beginnend in der rechten oberen Ecke die Schrägzeilen nach den Rhombenregeln (siehe 3.14 "Der QD-Algorithmus für tridiagonale Matrizen"), so hat die zu einer vollständigen Schrägzeile gehörige Tridiagonalmatrix das gegebene Polynom zum charakteristischen Polynom. Das Programm führt nach Bestimmung der ersten vollständigen Schrägzeile eine vorzugebende Anzahl N von QD-Schritten durch; dann erfolgt die Ausgabe von $e_1^{(N)}, \ldots, e_{n-1}^{(N)}; \ q_1^{(N)}, \ldots, q_n^{(N)}.$ Sind die Nullstellen von pol (λ) paarweise von verschiedenem Betrag, so konvergieren die e_k gegen Null und die q_k gegen die Nullstellen von pol (λ). Wird im Verlauf der Rechnung eines der q_k zu Null, so hält das Programm und der Rechner zeigt dies durch eine blinkende Anzeige an. Die Ausgabe der momentanen $e_1^{(i)}, \ldots, e_{n-1}^{(i)}; q_1^{(i)}, \ldots, q_n^{(i)}$ erfolgt dann nach Drücken der Taste $\underline{\mathbf{C}}$.

Beachte: a₀ ist der Koeffizient von λⁿ!

	Verfahren	Eingabe	Taste	Anzeige
1	Magnetkarte einlesen (Block 1, 2)			2
2	Programmbeginn		A	0
3	Eingabe von a ₀ , a ₁ ,, a _n	a _O	R/S	1
		a ₁	R/S	2
		:	:	:
		a _n	R/S	n+1

	Verfahren	Eingabe	Taste	Anzeige
4	Ende der Koeffizienteneingabe		В	n+1
5	Eingabe von n und N	n	R/S	0
		N	R/S	
6	Ergebnisanzeige			e ₁ (N)
			R/S	e ₂ (N)
			:	:
			R/S	e _{n-1} .
			R/S	q ₁ (N)
			:	:
			R/S	q _n (N)

 $\begin{array}{lll} R_{00},...,R_{10} \colon & \text{Programmzeiger} \\ R_{11},...,R_{n+11} \colon a_0,a_1,...,a_n \\ R_{n+12},...,R_{2n+10} \colon e_1,...,e_{n-1} \\ R_{2n+11},...,R_{3n+10} \colon q_1,...,q_n \end{array}$

Beispiel

Es sollen mit N = 5 QD-Schritten Näherungen für die Nullstellen von

pol (
$$\lambda$$
) = $-\lambda^3 + 3\lambda^2 + 4\lambda - 2$

bestimmt werden.

Anmerkungen		Eingabe	Taste	Anzeige
Magnetkarte e	inlesen (Block 1, 2)			2
Programmbeg	inn		A	0
Eingabe von:	a _O	-1	R/S	1
	a ₁	3	R/S	2
	a ₂	4	R/S	3
	a_3	-2	R/S	4
Ende der Koe	ffizienteneingabe		В	4
Eingabe von:	n	3	R/S	o
	N	5	R/S	
Anzeige von:	e ₁			0063368755
	e ₂		R/S	0003864977
	q ₁		R/S	3.899866489
	q_2		R/S	-1.290529036
	q_3		R/S	.3973859207

102 3 Iteration

Programm 3.15	Der QD-Algorithi	mus für Polynome	
000 76 LBL 001 11 A 002 00 0 0 003 42 STD 004 00 005 01 1 007 42 STD 008 01 01 007 009 76 LBL 009 76 LBL 010 33 K2 011 43 RCL 012 00 00 013 91 R/S 014 72 ST* 015 01 01 017 44 SUM 018 00 00 019 44 SUM 020 01 01 017 44 SUM 020 01 01 017 44 SUM 022 33 K2 023 76 LBL 024 12 B 025 91 R/S 026 42 STD 027 00 00 029 01 1 030 95 = 031 42 STD 032 01 01 01 033 25 CLR 034 91 R/S 035 42 STD 036 06 06 037 022 7 039 91 1 030 95 = 031 42 STD 032 01 01 1 043 01 1 044 95 = 045 42 STD 046 047 048 12 12 047 048 12 12 048 12 12 049 55 ÷ 050 049 051 1 052 94 + 1- 053 95 = 054 72 ST* 055 02 00	058 85 + 059 01 1 060 01 1 061 95 = 062 42 STD 063 02 02 064 75 - 065 01 1 066 95 = 067 42 STD 068 03 03 069 85 + 070 43 RCL 071 00 00 072 95 = 073 42 STD 074 04 04 075 76 LBL 076 34 ΓX 077 73 RC* 078 02 02 079 55 ÷ 080 73 RC* 081 03 03 082 95 = 083 72 ST* 084 04 04 085 02 2 089 85 + 090 01 1 091 01 1 092 85 + 090 01 1 091 01 1 092 85 + 090 09 09 10 42 STD 094 01 01 095 95 = 101 42 STD 102 09 09 103 43 RCL 099 01 1 100 95 = 101 42 STD 102 09 09 103 43 RCL 104 00 00 105 85 + 109 43 RCL 104 00 00 105 85 + 107 02 2 108 85 + 109 43 RCL 110 01 01 111 95 = 111 42 STD 113 07 07 114 75 - 115 01 1	116 95 = 117 42 STD 118 08 08 119 43 RCL 120 00 00 121 75 - 122 01 1 123 75 - 124 43 RCL 125 01 01 126 95 = 127 42 STD 128 05 05 129 67 EQ 130 22 INV 131 76 LBL 132 35 1/X 133 73 RC* 134 07 07 135 75 - 136 73 RC* 137 08 08 138 95 = 139 74 SM* 140 10 10 141 73 RC* 142 10 10 141 73 RC* 142 10 10 143 50 IXI 144 67 EQ 145 99 PRT 146 73 RC* 147 09 09 148 55 ÷ 149 73 RC* 147 09 09 148 55 ÷ 149 73 RC* 147 09 09 148 55 + 149 73 RC* 147 09 09 148 55 10 151 95 = 152 64 PD* 153 07 07 154 01 1 155 44 SUM 156 10 10 157 44 SUM 158 07 07 159 44 SUM 158 07 07 159 44 SUM 150 09 09 163 97 DSZ 164 05 05 165 35 IXX 166 76 LBL 167 22 INV 168 78 C8 169 08 08 161 74 SM* 170 10 10 173 01 1	174 94 + V- 175 44 SUM 176 02 02 177 44 SUM 178 03 03 179 44 SUM 180 04 04 181 97 DSZ 182 01 FX 183 34 FX 184 43 RCL 185 00 01 1 188 95 = 189 01 1 191 01 1 192 01 1 192 01 1 193 85 RCL 196 95 = 202 197 42 STD 198 02 02 ST 199 00 ST 197 42 STD 198 02 02 02 199 00 O ST 197 42 STD 198 02 02 201 02 ST 202 76 LB 197 42 ST 198 02 02 203 14 RCL 204 43 RCL 205 00 00 206 75 - 1 208 95 = 10 201 43 RCL 201 43 RCL 202 203 14 RCL 203 14 RCL 204 43 RCL 205 00 00 206 75 - 1 207 01 STD 201 42 STD 201 95 = 10 201 95 STD 202 42 STD 203 07 42 STD 204 43 RCL 205 00 00 206 75 - 1 207 01 STD 207 01 STD 208 95 STD 209 42 STD 201 95 STD 201 95 STD 202 203 07 1 203 95 STD 203 07 1

232	42 STD	251	73 RC*	270	22 INV	289	02 02
233	05 05	252	03 03	271	74 SM*	290	II
234	76 LBL						
235		253	95 =	272	03 03	291	01 1
	23 LNX	254	64 PD*	273	97 DSZ	292	95 =
236	73 RC*	255	05 05	274	06 06	293	42 ST□
237	05 05	256	01 1	275	14 D	294	04 04
238	75 -	257	44 SUM	276	76 LBL	295	76 LBL
239	73 RC*	258	03 03	277	13 C	296	24 CE
240	04 04	259	44 SUM	278	25 CLR	297	73 RC*
241	95 =	260	04 04	279	02 2	298	04 04
242	74 SM*	261	44 SUM	280	65 ×	299	91 R/S
243	03 03						
244		262	05 05	281	43 RCL	300	01 1
		263	44 SUM	282	00 00	301	44 SUM
245	03 03	264	07 07	283	75 -	302	04 04
246	67 EQ	265	97 DSZ	284	01 1	303	97 DSZ
247	99 PRT	266	01 01	285	95 =	304	03 03
248	73 RC*	267	23 LNX	286	42 STO	305	24 CE
249	07 07	268	73 RC*	287	03 03	306	91 R7S
250	55 ÷	520	04 04	200	42 PCI		11

4 Interpolation und diskrete Approximation

4.1 Lagrange-Interpolation

Zu gegebenen Stützstellen x₀, ..., x_n bilden die Lagrange-Polynome

$$i_{i}(x) = \frac{(x - x_{0}) \dots (x - x_{i-1}) (x - x_{i+1}) \dots (x - x_{n})}{(x_{i} - x_{0}) \dots (x_{i} - x_{i-1}) (x_{i} - x_{i+1}) \dots (x_{i} - x_{n})}$$

eine Basis im Vektorraum der Polynome bis zum Grad n. Es ist

$$I_{i}(x_{k}) = \delta_{ik} = \begin{cases} 1 & i = k \\ 0 & \text{für } i \neq k \end{cases}$$

Sind zu den Stützstellen $x_0, ..., x_n$ Stützwerte $f_0, ..., f_n$ gegeben, dann hat das Interpolationspolynom durch die Knoten (x_i, f_i) die Form

(*) pol (x) =
$$f_0 \cdot l_0(x) + ... + f_n \cdot l_n(x)$$
, denn es ist

pol
$$(x_k) = \sum_{i=0}^{n} f_i \cdot I_i (x_k) = \sum_{i=0}^{n} f_i \cdot \delta_{ik} = f_k$$
.

Das Programm liefert den Wert des Interpolationspolynoms an der Stelle x durch Auswerten von (*).

	Verfahren	Eingabe	Taste	Anzeige
1	Magnetkarte einlesen (Block 1)			1
2	Programmbeginn		Α	1
3	Eingabe von n, $x_0,, x_n, f_0,, f_n$	n	R/S	0
		×o	R/S	1
		:		•
				•
		X _n	R/S	ก+1
		fo	R/S	n+2
		•	1 : 1	
		:	:	:
		f _n	R/S	2n+2
4	Ende der Koeffizienteneingabe		В	2n+2
5	Eingabe von x	×	R/S	
6	Ergebnisanzeige			pol (x)

R₀₀, ..., R₀₆: Programmzeiger $R_{07}, ..., R_{n+7}: x_0, ..., x_n$ $R_{n+8}, ..., R_{2n+8}$: $f_0, ..., f_n$

 $R_{2n+9}, ..., R_{3n+9}$: Zwischenergebnisse

Bemerkungen

- 1. Die Schritte 4 bis 6 der Programminstruktionen lassen sich mit beliebig vielen Argumenten x wiederholen:
- 2. Wird $x = x_i$ (also eine der Stützstellen) als Argument eingegeben, so hält das Programm und der Rechner zeigt dies durch eine blinkende Anzeige an.

Beispiel

Stellen x = 3 und x' = -1 ausgewertet werden.

Anmerkungen	Eingabe	Taste	Anzeige
Magnetkarte einlesen (Block 1)			1
Programmbeginn		Α	1
Eingabe von: n	2	R/S	0
× ₀	0	R/S	1
x ₁	1	R/S	2
x ₂	2	R/S	3
f_0	8	R/S	4
f ₁	5	R/S	5
f ₂	4	R/S	6
Ende der Koeffizienteneingabe		В	6
Eingabe von: x	3	R/S	
Anzeige von: pol (x)		ļ.	5
anderes Argument		В	5
Eingabe von: x'	-1	R/S	
Anzeige von: pol (x')			13

Programm 4.1	Lagrange-Interpolation	
000 76 LBL 001 11 A 002 91 R/S 003 42 STD 004 00 00 005 07 7 006 42 STD 007 01 01 008 00 0 009 42 STD 010 02 02 011 76 LBL 012 33 X2 014 02 02 015 91 R/S 016 72 ST* 017 01 01 018 01 1 019 44 SUM 020 01 01 021 44 SUM 020 01 01 021 44 SUM 022 02 02 023 61 GTD 024 33 X2 025 76 LBL 026 12 B 027 91 R/S 028 42 STD 029 06 06 030 43 RCL 031 00 00 032 85 + 033 01 1 034 95 = 035 42 STD 036 01 01 037 43 RCL 038 00 00 039 65 × 040 02 2	042 09 9 083 02 043 95 = 084 35 1 044 42 STD 085 53 086 43 F 045 077 087 06 087 06 047 42 STD 088 75 048 04 04 089 73 F 049 76 LBL 090 04 050 34 FX 091 54 051 43 RCL 092 65 053 85 + 094 03 053 85 + 094 055 95 = 096 67 056 42 STD 097 99 F 057 02 02 098 35 1 059 72 ST* 100 03 03 063 05 05 104 44 S 062 42 STD 103 03 061 07 7 102 44 S 062 42 STD 103 03 063 05 05 104 44 S 064 76 LBL 105 04 065 35 1/X 106 97 L 066 53 (107 01 05 04 066 53 (107 01 05 04 069 75 - 110 00 069 75 - 110 00 070 73 RC* 108 34 F 068 04 04 04 109 43 F 069 75 - 110 00 070 73 RC* 111 85 071 05 05 05 112 01 072 54) 113 95 073 67 EQ 114 42 S 074 10 E' 115 01 075 64 PD* 116 85 076 03 03 117 07 077 76 LBL 118 95 078 10 E' 119 42 S 079 01 1 120 02	DSZ 123 65 × 02 124 02 2 125 85 + 126 09 9 9 126 09 9 127 95 = 06 128 42 STD 129 03 03 03 130 00 00 131 42 STD 132 04 04 131 42 STD 132 04 04 04 131 42 STD 132 04 04 04 131 42 STD 132 04 05 05 05 135 76 LBL 136 22 INV 138 03 03 135 76 LBL 136 22 INV 138 03 03 135 76 LBL 136 22 INV 138 03 03 135 76 LBL 136 22 INV 138 03 03 135 76 LBL 136 22 INV 138 03 03 144 95 = 136 22 INV 138 04 04 146 04 04 04 146 04 04 04 146 04 04 146 04 04 146 04 04 146 04 04 146 04 04 146 04 04 146 04 04 146 04 04 146 04 04 146 04 147 01 1 148 44 SUM 149 02 02 147 01 148 44 SUM 149 02 02 147 01 148 44 SUM 149 02 02 147 01 150 03 03 144 95 = 154 22 INV 152 97 DSZ 155 43 RCL 150 01 156 05 05 157 03 03 155 43 RCL 157 02 INV 158 49 PRD 159 04 04 04 04 04 04 04 04 04 04 04 04 04

4.2 Das Schema von Neville

Nach dem Lemma von Aitken ergibt sich das Interpolationspolynom $p_{0,...,n}(x)$ durch die Knoten (x_i,f_i) , i=0,...,n, durch fortgesetzte lineare Interpolation nach der Rekursion

$$\mathsf{p}_{i,\,\dots,\,k}\left(\mathsf{x}\right) = \frac{\left(\mathsf{x}_{k} - \mathsf{x}\right)\,\mathsf{p}_{i,\,\dots,\,k-1}\left(\mathsf{x}\right) - \left(\mathsf{x}_{i} - \mathsf{x}\right)\,\mathsf{p}_{i+1,\,\dots,\,k}\left(\mathsf{x}\right)}{\mathsf{x}_{k} - \mathsf{x}_{i}}\,.$$

Dabei ist $p_i = f_i$. Das Programm bestimmt den Wert des Interpolationspolynoms an der Stelle x nach dem Schema von Neville.

Programminstruktionen

	Verfahren	Eingabe	Taste	Anzeige
1	Magnetkarte einlesen (Block 1)			1
2	Programmbeginn		Α	1
3	Eingabe von n, $x_0,, x_n, f_0,, f_n$	п	R/S	0
		×o	R/S	1
		:		
		•	D./C	
		×n	R/S	n+1
		fo	R/S	n+2
				:
			;	;
		f _n	R/S	2n+2
4	Ende der Koeffizienteneingabe		В	2n+2
5	Eingabe von x	x	R/S	
6	Anzeige von p _{0,, n}			p _{0,, n}

Registerinhalte

 $R_{00}, ..., R_{07}$: Programmzeiger $R_{08}, ..., R_{n+8}$: $x_0, ..., x_n$ $R_{n+9}, ..., R_{2n+9}$: $p_0, ..., p_n$

Bemerkung

Da die Konstanten f_0, \ldots, f_n "überschrieben" werden, läßt sich das Programm nicht zur Auswertung des Interpolationspolynoms an mehreren Stellen verwenden.

Beispiel

Das durch die Tabelle $\frac{x_i \mid 0 \mid 1 \mid 2}{f_i \mid 8 \mid 5 \mid 4}$ gegebene Interpolationspolynom soll an der Stelle x = 3 ausgewertet werden.

Anmerkungen	Eingabe	Taste	Anzeige
Magnetkarte einlesen (Block 1)			1
Programmbeginn		A	1
Eingabe von: n	2	R/S	0
x ₀	0	R/S	1
x ₁	1	R/S	2
x ₂	2	R/S	3
f _o	8	R/S	4
f ₁	5	R/S	5
f_2	4	R/S	6
Ende der Koeffizienteneingabe		В	6
Eingabe von: x	3	R/S	
Anzeige von: p _{0, 1, 2}			5

Programm 4.2	Das Schema von Neville	
000 76 LBL 001 11 A 002 91 R/S 003 42 STD 004 00 00 005 08 8 006 42 STD 007 01 01 008 00 0 009 42 STD 010 02 02 011 76 LBL 012 33 X2 013 43 RCL 014 02 02 015 91 R/S 016 72 ST* 017 01 01 018 01 1 019 44 SUM 020 01 01 019 44 SUM 020 01 01 021 44 SUM 020 02 02 023 61 GTD 024 33 X2 025 76 LBL 026 12 B 027 91 R/S 026 12 B 027 91 R/S 028 42 STD 029 07 07 030 43 RCL 031 00 00 032 42 STD	033 01 01 066 42 STD 099 7: 034 76 LBL 067 06 06 100 0 035 35 1/X 068 76 LBL 101 5: 036 43 RCL 069 34 FX 102 9: 037 01 01 070 53 (103 7: 038 42 STD 071 53 (104 0: 039 02 02 072 73 RC* 105 0: 040 43 RCL 075 03 03 106 9: 041 00 00 074 75 - 107 4: 042 85 + 075 43 RCL 108 0: 043 08 8 076 07 07 109 4: 044 95 = 077 54) 110 0: 045 42 STD 078 65 × 111 4: 046 03 03 079 73 RC* 112 0: 047 07 7 080 05 05 113 4: 048 85 + 081 75 - 114 0: 049 43 RCL 082 53 (115 9: 050 01 01 083 73 RC* 116 0: 051 95 = 084 04 04 117 3: 054 02 2 087 07 07 120 3: 055 65 × 088 54) 121 0: 056 43 RCL 089 65 × 122 6: 057 00 00 090 73 RC* 123 4: 059 08 8 092 54) 126 0: 059 08 8 092 54) 126 0: 061 42 STD 094 55 ÷ 127 9: 062 05 05 05 095 53 (128 42 0: 064 07 07 07 07 07 07 07 07 07 07 07 07 07	4 04 04 05 17 18 18 18 18 18 18 18 18 18 18

4.3 Entwickeln nach Tschebyscheff-Polynomen

Die Tschebyscheff-Polynome T_n(x) bestimmen sich rekursiv aus den Formeln

$$T_0(x) = 1$$
; $T_1(x) = x$
 $T_{n+1}(x) = 2x \cdot T_n(x) - T_{n-1}(x)$.

Da von allen normierten Polynomen vom Grad $n \ge 1$ das Polynom $2^{1-n} T_n(x)$ in [-1, 1] die kleinste Tschebyscheff-Norm besitzt, ist es nützlich, ein gegebenes Polynom

pol (x) =
$$c_0 + c_1 x + ... + c_n x^n$$

in Tschebyscheff-Polynomen zu entwickeln, also zu schreiben

pol (x) =
$$a_0 T_0(x) + a_1 T_1(x) + ... + a_n T_n(x)$$
.

Will man pol (x) nämlich durch ein Polynom vom Grad n-1 annähern, so läßt man das letzte Glied der Tschebyscheff-Entwicklung fort; der maximale Fehler ist dann wegen $\|T_n\|_{\infty} = 1$ auf [-1, 1] gerade $|a_n|$. Das ist die nach der Tschebyscheff-Norm bestmögliche Approximation eines Polynoms vom Grad n durch ein Polynom vom Grad n-1.

Das Programm entwickelt Polynome bis zum Grad n = 15 in Tschebyscheff-Polynomen und gibt dann die Koeffizienten a; aus.

Um dieses Programm auf Magnetkarten zu speichern, müssen außer den Programmschritten auch Daten, nämlich die Koeffizienten der Tschebyscheff-Polynome, aufgezeichnet werden. Dazu geht man wie folgt vor:

- Änderung der Speicherbereichsverteilung auf 100 Datenspeicher mittels der Tastenfolge 10 2nd Op 17.
- 2. Eingabe der Programmschritte (siehe Programmausdruck).
- Abspeichern der Konstanten in den jeweiligen Datenspeichern (siehe Ausdruck der Registerinhalte).
- 4. Beschreiben der Magnetkarten (Block 1, 2, 3, 4).

	Verfahren	Eingabe	Taste	Anzeige
1	Änderung der Speicherbereichsverteilung	10	2nd	
			Op	
		17		159.99
			CLR	0
2	Magnetkarten einlesen (Block 1, 2, 3, 4)			4
3	Programmbeginn		Α	0
4	Eingabe von c ₀ , c ₁ ,, c _n	co	R/S	1
		c ₁	R/S	2
		:	:	: '
		:		;
		c _n	R/S	n+1

	Verfahren	Eingabe	Taste	Anzeige
5	Ende der Koeffizienteneingabe		В	
6	Ergebnisanzeige		R/S : : R/S	a ₀ a ₁ a _n

 $R_{00}, ..., R_{09}$: Programmzeiger $R_{10}, ..., R_{n+10}$: $c_0, ..., c_n$

R₂₈, ..., R₉₉: Koeffizienten der Tschebyscheff-Polynome

(siehe Ausdruck der Registerinhalte)

Beispiel

Das Polynom pol (x) = $2-9x + 4x^2 + 16x^3 + 8x^4$ soll nach Tschebyscheff-Polynomen entwickelt werden.

Anmerkungen		Eingabe	Taste	Anzeige
Änderung der	Speicherbereichsverteilung	10	2nd	
			Op	
		17		159.99
			CLR	0
Magnetkarten	Magnetkarten einlesen (Block 1, 2, 3, 4)			4
Programmbeg	inn		Α	0
Eingabe von:	co	2	R/S	1
	c ₁	-9	R/S	2
	c ₂	4	R/S	3
	c ₃	16	R/S	4
	c ₄	8	R/S	5
Ende der Koe	ffizienteneingabe		В	
Anzeige von:	a _O			7
	a ₁		R/S	3
	a ₂		R/S	6
	a ₃		R/S	4
	a ₄		R/S	1

Die gesuchte Tschebyscheff-Entwicklung lautet also

pol (x) =
$$7 \cdot T_0(x) + 3 \cdot T_1(x) + 6 \cdot T_2(x) + 4 \cdot T_3(x) + T_4(x)$$
.

Programm 4.	3 Ent	wickeln nac	h Tscheby	scheff-Poly	nomen	
10 2nd Op	17					
Programmtei	l					
000 76 LBL 001 11 A 002 01 1 003 00 0 004 42 STD 005 00 00 006 00 0 007 42 STD 008 01 01 009 76 LBL 010 33 X2 011 43 RCL 012 01 01 013 91 R/S 014 72 ST* 015 00 00 016 01 1 017 44 SUM 018 00 00 016 01 1 017 44 SUM 020 01 01 021 61 GTD 022 33 X2 024 12 B 025 75 - 026 01 1 027 95 = 028 42 STD 029 00 00 030 42 STD 031 06 06 032 85 +	0334 035 036 037 038 040 041 044 044 045 045 045 051 053 055 057 058 061 063 064 065	01 1 00 0 95 = 42 STD 03 03 42 STD 08 08 53 RCL 00 0 ÷ 43 RCL 00 554 + 01 1 54) × CL 00 0 ÷ 43 RCL 00 0 ÷ 43 RCL 00 0 ÷ 43 RCL 00 0 ÷ 43 RCL 01 1 02 STD 03 RCL 04 8 STD 04 8 STD 05 STD 06 LBL 73 RC* 07 CST 07 CST 0	066 067 068 069 070 071 072 073 074 075 076 077 081 082 083 084 085 086 087 088 089 091 092 093 094	03 03 42 STO 05 05 01 1 22 INV 02 2 1 NV 02 2 22 INV 03 RCL 04 SUM 03 RCL 05 2 = T 06 55 2 95 INT 07 LBL 27 INV 43 RCL 05 1 / X 05 1 / X 05 1 / X 06 55 2 = T 07 RCL 08 STO 09	099 100 101 102 103 104 105 106 107 108 119 111 112 113 114 115 117 118 120 121 122 123 124 125 126 127 129 131 132	02 2 VV 02 1 NVM 03 0 SZ 7 V Y Y Y Y Y Y Y Y Y Y Y Y Y Y Y Y Y Y

	atenteil					_	
0.	00	0.	14	1.	28	-48. 32. -7.	42
0.	01	0.	15	1.	29	32.	43
0.	02	0.	16	-1.	30	-7.	44
0.	03	0.	16 17	2.	31	56.	45
0.	04	0.	18 19	-3.	32	-112.	46
0.	05	0.	19	4.	33	64.	47
0.	06	0.	20	1.	34	1.	48
0.	07	0.	21 22 23 24	-8. 8.	35	-32.	
0.	08	0.	22	8.	36	160. -256.	49 50 51 52 53
0.	09	0.	23	5.	37	-256.	51
0.	10	0.	24	-20.	38	128.	52
٥.	11	0.	25	16.	39	9.	53
0.	12	0.	26	-1.	40	-120.	54
0.	13	0.	27	18.	41	432.	55

-576.	56	2816.	67	-364.	78	39424.	89
256.	57	-2816.	68	2912.	79	-28672.	90
-1.	58	1024,	69	-9984.	80	8192.	91
50,	59	1.	70	16640.	81	-15.	92
-400.	60	-72.	71	-13312.	82	560.	93
1120.	61	840.	72	4096.	83	-6048.	94
-1280.	62	-3584.	73	-1.	84	28800.	95
512.	63	6912.	74	98.	85	-70400.	96
-11.	64	-6144.	75	-1568.	86	92160.	97
220.	65	2048.	76	9408.	87	-61440.	98
-1232.	66	13.	77	-26880.	88	16384.	99

4.4 Ökonomisieren eines Polynoms

Die Tschebyscheff-Entwicklung eines Polynoms ist besonders nützlich, um seinen Grad zu ökonomisieren. Wegen $\|T_n\|_{\infty} = 1$ in [-1, 1] ist der maximale Fehler, der durch Fortlassen des letzten Gliedes entsteht, höchstens $[a_n]$. Will man das Polynom

pol (x) =
$$c_0 + c_1 x + ... + c_n x^n$$

durch ein Polynom möglichst niedrigen Grades approximieren und dabei höchstens den Fehler $\epsilon > 0$ begehen, so streicht man in der Tschebyscheff-Entwicklung

$$pol(x) = a_0 T_0(x) + ... + a_n T_n(x)$$

solange das jeweils letzte Glied, bis

$$\sum_{i=k}^{n} |a_{i}| > \epsilon$$

ist.

Das Approximationspolynom ist dann

app (x) = pol (x) -
$$\sum_{i=k+1}^{n} a_i T_i(x) = \sum_{i=1}^{k} b_i x^i$$

mit dem Grad k. Das Programm liefert die Koeffizienten b_i von app (x) in der gewöhnlichen Basis 1, x, ..., x^k . Es ökonomisiert Polynome bis zum Grad n = 15.

Um dieses Programm auf Magnetkarten zu speichern, müssen außer den Programmschritten auch Daten, nämlich die Koeffizienten der Tschebyscheff-Polynome, aufgezeichnet werden. Dazu geht man wie folgt vor:

- Änderung der Speicherbereichsverteilung auf 100 Datenspeicher mittels der Tastenfolge 10 2nd Op 17.
- 2. Eingabe der Programmschritte (siehe Programmausdruck).
- 3. Abspeichern der Konstanten in den jeweiligen Datenspeichern (siehe Ausdruck der Registerinhalte).
- 4. Beschreiben der Magnetkarten (Block 1, 2, 3, 4).

Programminstruktionen

	Verfahren	Eingabe	Taste	Anzeige
1	Änderung der Speicherbereichsverteilung	10	2nd	
			Op	
		17		159.99
			CLR	0
2	Magnetkarten einlesen (Block 1, 2, 3, 4)			4
3	Programmbeginn		A	0
4	Eingabe von ϵ , c_0, \ldots, c_n	ϵ	R/S	0
		c _o	R/S	1
		1 :	:	
			- 45	
		cn	R/S	n+1
6	Ende der Koeffizienteneingabe		В	
7	Anzeige von k ≃ Grad app (x)			k
8	Anzeige von b ₀ ,, b _k		R/S	bo
			:	:
			R/S	b _k

Registerinhalte

 $R_{00}, ..., R_{09}$: Programmzeiger $R_{10}, ..., R_{n+10}$: $c_0, ..., c_n$

R₂₇: a_i

R₂₈, ..., R₉₉: Koeffizienten der Tschebyscheff-Polynome

(siehe Ausdruck der Registerinhalte)

Beispiel

Das Polynom pol (x) = $1.571 \times -0.646 \times^3 + 0.08 \times^5$ soll durch ein Polynom app (x) niedrigeren Grades approximiert werden, so daß

$$\|\text{pol (x)} - \text{app (x)}\|_{\infty} < 0.01$$

ist.

Anmerkungen	Eingabe	Taste	Anzeige
Änderung der Speicherbereichsverteilung	10	2nd	
		Op	
	17		159.99
		CLR	0
Magnetkarten einlesen (Block 1, 2, 3, 4)			4
Programmbeginn		Α	0
Eingabe von: ϵ	0.01	R/S	0
c ₀	0	R/S	1
C ₁	1.571	R/S	2
c ₂	0	R/S	3
c ₃	-0.646	R/S	4
c ₄	0	R/S	5
c ₅	0.08	R/S	6
Ende der Koeffizienteneingabe		В	
Anzeige von: k			3
b_0		R/S	0
b ₁		R/S	1.546
b ₂		R/S	0
b ₃		R/S	-0.546

Also ist app(x) = $1.546 \times -0.546 \times^3$.

Programm 4.4		Ökonomisieren	eines Polynoms	
10	2nd Op 17			
Pr	ogrammteil			
000 001 002 003 004 005 006 007 008 009 010 012 013 014 015	76 LBL 11 A 01 1 00 0 42 STD 00 0 42 STD 01 01 42 STD 27 27 91 R/S 32 X:T 43 RCL 01 01 91 R/S 72 ST*	017 00 00 018 01 1 019 44 SUM 020 00 00 021 44 SUM 022 01 01 023 61 GTD 024 00 00 025 13 13 026 76 LBL 027 12 B 028 75 - 029 01 1 030 95 = 031 42 STB 033 42 STD	034 06 06 035 85 + 036 01 1 037 00 0 038 95 = 039 42 STD 040 03 03 041 42 STD 042 08 08 043 53 (044 43 RCL 045 00 00 046 55 ÷ 047 04 4 048 85 + 049 01 1 050 54)	051 65 × 052 43 RCL 053 00 00 054 85 + 055 02 2 056 08 8 057 95 = 058 42 STD 059 02 02 060 76 LBL 061 13 C 062 73 RC* 063 03 03 064 55 ÷ 065 73 RC* 066 02 02 067 95 =

070 42 ST0 0 071 05 05 0 072 50 I×I 0 073 44 SUM 0 074 27 27 0	091 95 = 092 59 INT 093 42 STO 094 07 07 095 76 LBL 096 35 1/X 097 43 RCL 098 05 05	114 97 DSZ 115 07 07 116 35 1/X 117 01 1 118 22 INV 119 44 SUM 120 08 08 121 43 RCL	137 73 RC* 138 09 09 139 91 R/S 140 01 1 141 44 SUM 142 09 09 143 97 DSZ 144 06 06
076 27 27 0 077 77 GE 1 078 34 FX 1 079 01 1 1 080 22 INV 1 081 44 SUM 1 082 02 02 1 083 02 2 1 084 22 INV 1 085 44 SUM 1 085 44 SUM 1 086 03 03 1 087 43 RCL 1 088 06 06 1	099 65 × 100 73 RC* 101 02 02 102 95 = 103 22 INV 104 74 SM* 105 03 03 106 01 1 107 22 INV 108 44 SUM 109 02 02 110 02 2 111 22 INV	122 08 08 123 42 STO 124 03 03 125 97 DSZ 126 06 06 127 13 C 128 16 A' 129 76 LBL 130 17 B' 131 01 1 132 00 0 133 42 STO 134 09 09 135 76 LBL	145 22 INV 146 91 R/S 147 76 LBL 148 34 \(\chi \) 150 02 02 151 64 PD* 152 03 03 153 43 RCL 154 06 06 155 91 R/S 156 01 1 157 44 SUM 158 06 06

Datenteil

	00 01 02 03 04 05 06 07 08 09 11 12 13 14 15 16 17 18 19 20 21 22	0. 0. 0. 1. 1. -1. 2. -3. 4. 1. -8. 8. 5. -20. 16. -1. 18. -48. 32. -7. 56. -112. 64.	2567890123345678904424445674444444444444444444444444444444	160256. 128. 9120. 432576. 2561. 50400. 11201280. 51211. 2201232. 22162816. 1024. 172. 8403584.	50 51 53 54 55 56 57 58 60 61 62 64 66 67 71 72	-6144. 2048. 13364. 29129984. 1664013312. 40961. 981568. 940826880. 394242867215. 5606048. 2880070400. 92160.	756789012344567899123445678
o. o. o.	22 23 24	1. -32.	47 48 49	840. -3584. 6912.	72 73 74	92160. -61440. 16384.	97 98 99

4.5 Methode der kleinsten Quadrate

Bei der diskreten Approximation der Funktion f durch ein Polynom vom Grad n im Intervall [-1, 1] wird die Genauigkeit möglicherweise erhöht, wenn man die Anzahl der stützenden Punkte (x_i, f_i) auf m+1 mit m > n erhöht. Wählt man die Tschebyscheff-Polynome $T_0(x), \ldots, T_n(x)$ als Approximationsfunktionen und sind die Stützstellen x_0, \ldots, x_m die Nullstellen des Tschebyscheff-Polynoms $T_{m+1}(x)$, so ergibt sich wegen der Orthogonalität der Tschebyscheff-Polynome das folgende besonders einfache Gleichungssystem für die Koeffizienten a_i der Approximation pol $(x) = a_0 T_0(x) + \ldots + a_n T_n(x)$:

$$\begin{bmatrix} m+1 & & & & \\ \frac{m+1}{2} & & & & \\ & & \ddots & & \\ & 0 & & \frac{m+1}{2} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} a_0 \\ \vdots \\ \vdots \\ a_n \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} T_0(x_0) \dots T_0(x_m) \\ \vdots \\ T_n(x_0) \dots T_n(x_m) \end{bmatrix} \begin{bmatrix} f(x_0) \\ \vdots \\ f(x_m) \end{bmatrix}$$

In der Tabelle unten sind diejenigen Paare (n, m) mit + gekennzeichnet, für die der Speicherplatz ausreicht. Wird der Rechner mittels der Tastenfolge 7 2nd Op 17 auf 70 Datenspeicher umgeschaltet, wird die Approximation auch für die mit o gekennzeichneten (n, m) berechnet.

m	2	3	4	5	6	7	8	9	10
1	+	+	+	+	+	+	+	0	o
2		+	+	+	+	+	+	0	o
3			+	+	+	o	0		
4				+	0				

	Verfahren	Eingabe	Taste	Anzeige
1	Magnetkarte einlesen (Block 1, 2)			2
2	Programmbeginn		Α	2
3	Eingabe von n und m	n	R/S	n
		m	R/S	m
4	Eingabe der Nummer des ersten zu belegenden Speicherplatzes $k \ge 12$	k	R/S	0

	Verfahren	Eingabe	Taste	Anzeige
5	Eingabe von x ₀ ,, x _m , f ₀ ,, f _m	× ₀	R/S	1
				•
		×m	R/S	m+1
		fo	R/S	m+2
		:		:
		f _m	R/S	2m+2
6	Ende der Koeffizienteneingabe		В	
7	Ergebnisanzeige			a _O
			R/S	a ₁
			:	:
			R/S	an

R₀₀, ..., R₁₁: Programmzeiger

 $R_k, ..., R_{k+n}: a_0, ..., a_n$

 $R_{k+n+1}, ..., R_{k+n+m+1}: x_0, ..., x_m$

 $R_{k+n+m+2},...,R_{k+n+2m+2}$: $f_0,...,f_m$

 $R_{k+n+2m+3},...,R_{k+2n+3m+nm+3}\colon\, T_0\left(x_0\right),...,T_n\left(x_m\right)$

Bemerkungen

1. Ist f(x) nicht auf [-1, 1], sondern auf [a, b] definiert, so ist f(x) nach f(t) mit

$$t = \frac{2x - a - b}{b - a}$$

zu transformieren.

2. Die Nullstellen von $T_{m+1}(x)$ sind

$$x_j = \cos \frac{2j+1}{m+1} \frac{\pi}{2}; \quad j = 0, ..., m$$

Beispiel

Die Funktion $\sin \frac{\pi}{2} x$ in [-1, 1] soll durch ein Polynom vom Grad n = 3 approximiert werden. Zur Verfügung stehen die Funktionswerte an den Nullstellen von $T_5(x)$:

Anmerkungen	Eingabe	Taste	Anzeige
Magnetkarte einlesen (Block 1, 2)			2
Programmbeginn		Α	2
Eingabe von: n	3	R/S	3
m	4	R/S	4
k	12	R/S	0
× ₀	951	R/S	1
x ₁	588	R/S	2
x ₂	0	R/S	3
x ₃	.588	R/S	4
×4	.951	R/S	5
f_0	997	R/S	6
f ₁	798	R/S	7
f ₂	0	R/S	8
f ₃	.798	R/S	9
f_4	.997	R/S	10
Ende der Koeffizienteneingabe		В	
Anzeige von: a ₀			0
a ₁		R/S	1.1338968
a ₂		R/S	0
a ₃		R/S	1385336717

Programm 4.5 Methode der kleinsten Quadrate						
000 76 LBL 001 11 A 002 47 CMS 003 29 CP 004 91 R/S 005 42 STD 006 00 00 007 91 R/S 008 42 STD 009 01 01 010 91 R/S 011 42 STD 012 02 02 013 85 + 014 43 RCL 015 00 00 016 85 + 017 01 1 018 95 = 019 42 STD 020 03 03 021 00 0	023 04 04 024 76 LBL 025 22 INV 026 43 RCL 027 04 04 028 91 R/S 029 72 ST* 030 03 03 031 01 1 032 44 SUM 033 03 03 034 44 SUM 035 04 04 036 61 GTD 037 22 INV 038 76 LBL 039 12 B 040 43 RCL 041 00 00 042 85 + 043 01 1 044 95 = 045 42 STD	046 04 04 047 76 LBL 048 23 LNX 049 43 RCL 050 02 02 051 85 + 052 43 RCL 053 00 00 054 75 - 055 43 RCL 056 04 04 057 95 = 058 42 STD 059 05 05 060 00 0 061 72 ST* 062 05 05 063 01 1 064 44 SUM 065 05 05 066 72 ST* 067 05 05	069 02 02 070 85 + 071 43 RCL 072 00 00 073 85 + 074 01 1 075 95 = 076 42 STD 077 05 05 078 85 + 079 02 2 080 65 × 081 43 RCL 082 01 01 083 85 + 084 03 3 085 85 + 086 43 RCL 087 00 00 088 75 - 089 43 RCL 089 04 04			

392 42 STD 393 63 RCL 394 43 RCL 395 01 1 = 0 396 85 + 1 397 01 1 = 0 397 01 1 = 0 398 95 STD 398 95 STD 398 07 07 6 LBL 101 24 CE 103 43 RCL 104 00 STD 106 08 STD 107 09 42 STD 110 02 43 RCL 1104 00 STD 1108 09 RCL 1112 85 RCL 112 01 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1	157 03 03 158 42 STD 159 11 11 160 01 1 161 22 INV 162 44 SUM 163 10 10 164 97 DSZ 165 08 08 166 25 CLR 167 76 LBL 168 32 X;T 169 53 (170 43 RCL 171 03 03 172 75 - 173 43 RCL 171 03 02 2 178 55 ÷ 177 02 02 178 55 ÷ 180 02 2 181 95 = 182 72 ST* 183 06 06 184 01 1 185 44 SUM 186 05 05 187 85 + 188 06 06 184 01 1 185 44 SUM 186 05 05 187 85 + 188 06 06 193 97 DSZ 194 07 07 195 24 CE 197 04 04 198 23 LNX 199 43 RCL 200 02 02 201 85 + 203 00 00 204 95 = 205 42 STD 206 03 03 207 00 0 208 72 ST* 209 03 03 210 43 RCL 211 00 00 212 85 + 213 01 1 214 95 = 215 42 STD 216 03 03 217 76 LBL 218 33 X2 219 43 RCL 219 43 RCL 220 02 03 221 85 +	222 43 RCL 223 00 00	287 34 FX 288 97 DSZ 289 03 M2 291 02 FV PD*2 291 02 FV PD*2 291 02 FV PD*2 292 64 PD*2 293 RCL 1 PD*2 295 05 FV PD*2 295 05 FV PD*2 297 53 RCL 1 PD*3 RCL 297 05 FV PD*2 298 01 FV PD*2 298 01 FV PD*2 299 01 FV PD*2 299 01 FV PD*3 RCL 299 01
--	---	----------------------	---

4.6 Der Algorithmus von Clenshaw

Ist das Polynom

$$pol(x) = a_0 T_0(x) + ... + a_n T_n(x)$$

als Linearkombination von Tschebyscheff-Polynomen gegeben, so liefert das Programm den Wert des Polynoms an einer Stelle $x = x_0$.

Programminstruktionen

	Verfahren	Eingabe	Taste	Anzeige
1	Magnetkarte einlesen (Block 1)			1
2	Programmbeginn		A	0
3	Eingabe von a ₀ ,, a _n	a ₀ : :	R/S : : R/S	1 : : n+1
4	Ende der Koeffizienteneingabe		В	n
5	Eingabe von x ₀	× _o	R/S	
6	Ergebnisanzeige			pol (x ₀)
7	anderes Argument		С	pol (x ₀)
8	Eingabe von x ₁	x ₁	R/S	
9	Ergebnisanzeige			pol (x ₁)

Registerinhalte

R₀₀, ..., R₀₆: Programmzeiger

 $R_{07}, ..., R_{n+7}$: $a_0, ..., a_n$

Bemerkung

Die Schritte 7 bis 9 der Programminstruktionen lassen sich beliebig oft wiederholen.

Beispiel

Das Polynom

pol (x) =
$$7 T_0(x) + 3 T_1(x) + 6 T_2(x) + 4 T_3(x) + T_4(x)$$

soll an den Stellen $x_0 = 1.5$ und $x_1 = -1.5$ ausgewertet werden.

Anmerkungen	Eingabe	Taste	Anzeige
Magnetkarte einlesen (Block 1)			1
Programmbeginn		A	0
Eingabe von: a ₀	7	R/S	1
a ₁	3	R/S	2
a ₂	6	R/S	3
a ₃	4	R/S	4
a ₄	1	R/S	5
Ende der Koeffizienteneingabe		В	4
Eingabe von: x ₀	1.5	R/S	
Anzeige von: pol (x ₀)			92
anderes Argument		С	92
Eingabe von: x ₁	-1.5	R/S	
Anzeige von: pol (x ₁)			11

Programm 4.6	Programm 4.6 Der Algorithmus von Clenshaw					
000 76 LBL 001 11 A 002 07 7 003 42 STD 004 00 00 005 00 0 006 42 STD 007 01 01 008 76 LBL 009 33 X2 010 43 RCL 011 01 01 012 91 R/S 013 72 ST* 014 00 00 015 01 1 016 44 SUM 017 00 00 015 04 SUM 017 00 00 018 44 SUM 017 00 00 018 44 SUM 019 01 01 020 61 GTD 021 33 X2 022 76 LBL 023 12 B 024 75 - 025 01 1 026 95 = 027 42 STD	028 00 00 029 76 LBL 030 13 C 031 91 R/S 032 42 STD 033 03 03 034 43 RCL 035 00 00 036 42 STD 037 02 02 038 00 0 039 42 STD 040 06 06 041 43 RCL 042 00 00 043 85 + 044 07 7 045 95 = 046 42 STD 047 01 01 048 73 RC* 049 01 01 048 73 RC* 049 01 01 050 42 STD 051 05 05 052 01 1 053 22 INV 054 44 SUM 055 01 01	056 76 LBL 057 34 FX 058 43 RCL 059 06 06 060 94 +/- 061 85 + 062 02 2 063 65 × 064 43 RCL 065 03 03 066 65 × 067 43 RCL 068 05 05 069 85 + 070 73 RC* 071 01 01 072 95 = 073 42 STD 074 04 04 075 43 RCL 076 02 02 077 75 - 078 01 1 079 95 = 080 67 EQ 081 22 INV 082 43 RCL	084 42 STD 085 06 06 086 43 RCL 087 04 04 088 42 STD 089 05 05 090 01 1 091 22 INV 092 44 SUM 093 01 01 094 97 DSZ 095 02 02 096 34 FX 097 76 LBL 098 22 INV 099 53 (100 43 RCL 101 04 04 102 75 - 103 43 RCL 101 04 04 102 75 - 103 43 RCL 101 04 04 102 75 - 103 43 RCL 101 04 07 07 108 54) 109 55 ÷ 110 95 = 112 91 R/S			

4.7 De Castlejau

Die Bernstein-Polynome vom Grad n

$$B_r^n(\lambda) = {n \choose r} (1-\lambda)^{n-r} \lambda^r; \quad r = 0, ..., n$$

bilden eine Basis für die Polynome bis zum Grad n im Intervall [0, 1]. Ein in Bernstein-Polynomen entwickeltes Polynom

pol (
$$\lambda$$
) = $b_0 B_0^n (\lambda) + ... + b_n B_n^n (\lambda)$

heißt Bezier-Polynom, die Koeffizienten b_i heißen Bezier-Punkte. Nach de Castlejau berechnet sich der Wert

$$b_{r, \ldots, s}(\lambda) = \sum_{i=r}^{s} b_i B_{i-r}^{s-r}(\lambda)$$

des Bezier-Polynoms vom Grad s – r zu den Bezier-Punkten b_r, \ldots, b_s an der Stelle λ nach der Rekursion

$$b_{r,...,s} = (1 - \lambda) b_{r,...,s-1} + \lambda b_{r+1,...,s}$$

Programminstruktionen

	Verfahren	Eingabe	Taste	Anzeige
1	Magnetkarte einlesen (Block 1)			1
2	Programmbeginn	ľ	Α	1
3	Eingabe von r und s	r	R/S	r
		s	R/S	r
4	Eingabe von b _r ,, b _s	b _r	R/S	r+1
		b _{r+1}	R/S	r+2
				:
		b _s	R/S	s+1
5	Ende der Koeffizienteneingabe		В	s+1
6	Eingabe von λ	λ	R/S	
7	Ergebnisanzeige			b _{r,,s}

Registerinhalte

R₀₀, ..., R₀₇: Programmzeiger

 $R_{08}, ..., R_{s-r+8}$: $b_r, ..., b_s$

Bemerkung

Die b_r, \ldots, b_s werden "überschrieben"; daher ist die Auswertung an nur einer Stelle λ möglich.

Beispiel

Das Bezier-Polynom

pol (
$$\lambda$$
) = 2 B_0^3 (λ) + 3 B_1^3 (λ) + 4 B_2^3 (λ) + 2 B_3^3 (λ)

ist an der Stelle $\lambda = 1/3$ auszuwerten.

Anmerkungen	Eingabe	Taste	Anzeige
Magnetkarte einlesen (Block 1)			1
Programmbeginn		Α	1
Eingabe von: r	0	R/S	0
s	3	R/S	0
b _O	2	R/S	1
b ₁	3	R/S	2
\mathfrak{b}_2	4	R/S	3
b_3	2	R/S	4
Ende der Koeffizienteneingabe		В	4
Eingabe von: λ	1	÷	
	3	=	.3333333333
		R/S	
Anzeige von: b _{0,1,2,3}			2.888888889

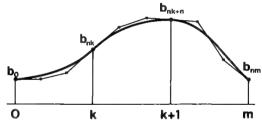
Programm 4.7	De Castlejau		
000 76 LBL	016 02 02	032 75 - 033 01 1 034 95 = 035 94 +/- 036 42 STD 037 07 07 038 43 RCL 039 01 01 040 75 - 041 43 RCL 042 00 00 043 95 = 044 42 STD 045 02 02 046 76 LBL 047 35 1/X	048 43 RCL
001 11 A	017 91 R/S		049 02 02
002 91 R/S	018 72 ST*		050 42 STD
003 42 STD	019 03 03		051 03 03
004 00 00	020 01 1		052 43 RCL
005 42 STD	021 44 SUM		053 01 01
006 02 02	022 02 02		054 75 -
007 91 R/S	023 44 SUM		055 43 RCL
008 42 STD	024 03 03		056 00 00
009 01 01	025 61 GTD		057 85 +
010 08 8	026 33 X²		058 07 7
011 42 STD	027 76 LBL		059 95 =
012 03 03	028 12 B		060 42 STD
013 76 LBL	029 91 R/S		061 05 05
014 33 X2	030 42 STD		062 85 +
015 43 RCL	031 06 06		063 01 1

95 =	075 73 RC*	086 04 04	097 75 -
42 STD	076 05 05	087 44 SUM	098 43 RCL
04 04	077 65 X	088 05 05	099 00 00
76 LBL	078 43 RCL	089 97 DSZ	100 85 +
34 FX	- · · · · - -	090 03 03	101 08 8
73 RC*	080 95 =	091 34 ГХ	102 95 =
04 04	081 72 ST*	092 97 DSZ	103 42 STD
65 ×	082 04 04	093 02 02	104 05 05
43 RCL		094 35 1/X	105 73 RC*
06 06		095 43 RCL	106 05 05
85 +		096 01 01	107 91 R/S
	42 STD 04 04 76 LBL 34 FX 73 RC* 04 04 65 X 43 RCL 06 06	42 STD 076 05 05 05 04 04 04 077 65 × 76 LBL 078 43 RCL 34 JX 079 07 07 73 RC* 080 95 = 04 04 04 081 72 ST* 65 × 082 04 04 43 RCL 083 01 1 06 06 06 084 94 +/-	42 STD

4.8 Bezier-Kurve

Zur Approximation einer Funktion f(x) im Intervall [0,m] ist es günstig, das Intervall durch die Trennstellen $k=1,2,\ldots,m-1$ in Segmente aufzuteilen und f(x) in jedem Segment durch ein Bezier-Polynom vom Grad n anzunähern. Dazu wird im Segment [k,k+1) der Parameter $\lambda=x-k$ eingeführt; die Bezier-Punkte dieses Segments bezeichnet man mit $b_{nk},b_{nk+1},\ldots,b_{nk+n}$.

Das Programm bestimmt den Wert der aus den Bezier-Polynomen zusammengesetzten Bezier-Kurve bez (x) an der Stelle $x \in [0, m]$ als Wert des Bezier-Polynoms im Segment [k, k + 1) an der Stelle $\lambda = x - k$ nach dem Algorithmus von de Castlejau (siehe 4.7 "De Castlejau").



	Verfahren	Eingabe	Taste	Anzeige
1	Magnetkarte einlesen (Block 1)			1
2	Programmbeginn		Α	1
3	Eingabe von n und m sowie b ₀ ,, b _{nm}	n	R/S	n
		m	R/S	0
		bo	R/S	1
				:
		b _{nm}	R/S	nm+1
5	Ende der Koeffizienteneingabe		В	nm+1
6	Eingabe von x	x	R/S	
7	Ergebnisanzeige			bez (x)

 $R_{00}, ..., R_{09}$: Programmzeiger $R_{10}, ..., R_{nm+10}$: $b_0, ..., b_{nm}$

Bemerkung

Die b_i werden "überschrieben"; daher ist die Auswertung von bez (x) an nur einer Stelle x möglich.

Beispiel

Die im Intervall [0, 2] durch die Tabelle

gegebene Bezier-Kurve vom Grad n = 3 soll an der Stelle x = 1.5 ausgewertet werden.

Anmerkunger	1	Eingabe	Taste	Anzeige
Magnetkarte e	einlesen (Block 1)			1
Programmbeg	inn		A	1
Eingabe von:	n	3	R/S	3
	m	2	R/S	0
Eingabe von:	b_0	4	R/S	1
	b_1	1	R/S	2
	b ₂	2	R/S	3
	b ₃	3	R/S	4
	b ₄	4	R/S	5
	b ₅	1	R/S	6
	b ₆	3	R/S	7
Ende der Koe	ffizienteneingabe		В	7
Eingabe von:	x	1.5	R/S	
Anzeige von:	bez (x)			2.625

Programm 4.8	Bezier-Kurve		
000 76 LBL 001 11 A 002 91 R/S 003 42 STD 004 00 00 005 91 R/S 006 42 STD 007 01 01 008 01 1 009 00 0 010 42 STD 011 02 02 012 76 LBL 013 33 X2 014 43 RCL 015 03 03 016 91 R/S 017 72 ST* 018 02 02 019 01 1 020 44 SUM 021 02 02 022 44 SUM 023 03 03 024 61 GTD 025 33 X2 026 76 LBL 027 12 B 028 91 R/S 029 42 STD 030 02 02 031 75 - 032 43 RCL 033 01 01 034 95 = 035 22 INV	036 67 EQ 037 13 C 038 43 RCL 039 00 00 040 65 × 041 43 RCL 042 01 01 043 85 + 044 01 1 045 00 0 046 95 = 047 42 STD 048 04 04 049 73 RC* 050 04 04 051 91 R/S 052 76 LBL 053 13 C 054 43 RCL 055 02 02 056 59 INT 057 42 STD 058 03 03 059 22 INV 060 44 SUM 061 02 02 062 43 RCL 063 00 00 064 49 PRD 065 03 03 066 49 PRD 066 03 03 066 03 03 066 03 03 066 03 03 066 03 03 066 03 03 066 03 03 066 03 03 066 03 03 066 03 03	072 43 RCL 073 02 02 074 95 = 075 42 STD 076 01 01 077 43 RCL 078 00 00 079 75 - 080 43 RCL 081 03 03 082 95 = 083 42 STD 084 04 04 085 76 LBL 086 35 1/X 087 43 RCL 088 04 04 089 42 STD 090 43 RCL 092 00 00 093 85 + 094 09 9 095 95 = 096 42 STD 097 07 103 76 LBL 100 95 = 101 42 STD 102 07 07 103 76 LBL 104 34 FX 105 43 RCL 106 02 02 107 65 ×	108 73 RC* 109 07 07 110 85 + 111 43 RCL 112 01 113 65 × 114 73 RC* 115 06 06 116 95 = 117 72 ST* 118 07 07 119 01 1 120 94 +/- 121 44 SUM 122 07 07 123 44 SUM 124 06 06 125 97 DSZ 126 05 05 127 34 FX 128 97 DSZ 129 04 04 130 35 1/X 131 43 RCL 132 00 00 133 85 + 134 01 1 135 00 0 136 95 = 137 42 STD 138 01 01 139 73 RC* 140 01 01 141 91 R/S

4.9 Interpolation durch kubische Splines

Gegeben seien n+1 Knoten

$$(x_i, f(x_i))$$
, $i = 0, ..., n$

mit äquidistanten Stützstellen $x_i = x_0 + i h$, h fest. Stellt man zur Approximation der Funktion f an eine Bezier-Kurve s (siehe 4.8 "Bezier-Kurve") die Forderung der zweimaligen Differenzierbarkeit an den Trennstellen x_i und gibt man zusätzlich die beiden Randbedingungen

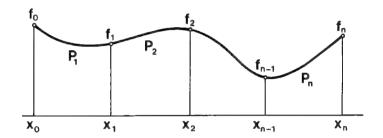
$$s''(x_0) = s''(x_0) = 0$$
.

so ist s dadurch eindeutig festgelegt. Eine solche Kurve heißt kubischer Interpolationsspline und mit diesen Randbedingungen natürlicher Spline. Das Programm berechnet die Koeffizienten der Polynome

$$P_{i}(x) = a_{i} + b_{i}(x - x_{i}) + c_{i}(x - x_{i})^{2} + d_{i}(x - x_{i})^{3}$$

$$x \in [x_{i-1}, x_{i}] \qquad i = 1, ..., n,$$

aus denen sich s zusammensetzt.



	Verfahren	Eingabe	Taste	Anzeige
1	Magnetkarte einlesen (Block 1, 2)			2
2	Programmbeginn		A	2
3	Eingabe der Nummer des ersten zu belegenden Speicherplatzes $k \ge 9$	k	R/S	0
4	Eingabe von $f(x_0),, f(x_n)$	f(x ₀) : : f(x _n)	R/S : : R/S	1 : n+1
5	Ende der Koeffizienteneingabe	\\\\\\\\\\\\\\\\\\\\\\\\\\\\\\\\\\\\\\	В В	n+1
6	Eingabe von h, n und k	h n k	R/S R/S R/S	h n
7	Ergebnisanzeige		R/S R/S R/S : : R/S R/S R/S	a ₁ b ₁ c ₁ d ₁ : a _n b _n c _n

 $R_{00}, ..., R_{08}$: Programmzeiger $R_k, ..., R_{k+n}$: $f(x_0), ..., f(x_n)$

 $R_{k+n+1},...,R_{k+2n}$: $c_1,...,c_n$

 $R_{k+2n+1}, ..., R_{k+3n}$: $b_1, ..., b_n$ $R_{k+3n+1}, ..., R_{k+4n}$: $d_1, ..., d_n$

 $R_{k+4n+1}, ..., R_{k+5n-1}$: Zwischenergebnisse

Bemerkung

Das Programm berechnet kubische Interpolationssplines für bis zu n = 10 Segmente.

Beispiel

Die Funktion $f(x) = \sin \pi x$ soll im Intervall [0, 2] interpoliert werden. Es steht folgende Tabelle zur Verfügung

$$x_i$$
 0 0.5 1 1.5 2 $f(x_i)$ 0 1 0 -1 0

Damit ist also n = 4 und h = 0.5

Anmerkunger	1	Eingabe	Taste	Anzeige
Magnetkarten	Magnetkarten einlesen (Block 1, 2) Programmbeginn			2
Programmbeg			Α	2
Eingabe von:	k	9	R/S	0
	f(x ₀)	0	R/S	1
	f(x ₁)	1	R/S	2
	f(x ₂)	0	R/S	3
	f(x ₃)	-1	R/S	4
	f(x ₄)	0	R/S	5
Ende der Koe	ffizienteneingabe		В	5
Eingabe von:	h	0.5	R/S	0.5
	n	4	R/S	4
	k	9	R/S	
Anzeige von:	a ₁			0
	b ₁		R/S	3
	C ₁		R/S	0
	d ₁		R/S	-4
	a ₂		R/S	1
	b ₂		R/S	0
	c ₂		R/S	-6
	d_2		R/S	4
	a 3		R/S	0
	b ₃		R/S	-3
	c ₃		R/S	2 –12
	d ₃		R/S	4
	a ₄	1	R/S	-1
	b ₄		R/S	2 –12
	c ₄		R/S	6
	d_4		R/S	-4

Programm 4.9	Interpolation durch kubische Splines
000 76 LBL 001 11 A 002 91 R/S 003 42 STD 004 00 00 005 00 0 006 42 STD 007 01 01 008 76 LBL 009 22 INV 010 43 RCL 011 01 01 01 012 91 R/S 013 72 ST* 014 00 00 015 01 1 016 44 SUM 017 00 00 018 44 SUM 019 01 01 020 61 GTD 021 22 INV 022 76 LBL 023 12 B 024 91 R/S 025 42 STD 026 02 02 027 91 R/S 028 42 STD 026 02 02 027 91 R/S 028 42 STD 020 030 91 R/S 031 42 STD 032 01 01 033 85 + 034 43 RCL 035 00 00 036 85 + 037 01 1 038 95 = 039 42 STD 040 03 03 041 85 + 042 43 RCL 043 00 00 044 95 = 045 42 STD 040 03 03 041 85 + 042 43 RCL 043 00 00 044 95 = 045 42 STD 040 03 03 041 85 + 042 43 RCL 043 00 00 044 95 = 045 42 STD 046 06 06 047 00 0 048 72 ST* 049 03 03 050 72 ST* 051 06 06 052 43 RCL 053 01 01 054 95 STD 049 03 03 050 72 ST* 051 06 06 052 43 RCL 053 01 01 054 95 STD 055 03 03 056 85 + 057 01 1	116 95

\\\\\\\\\\\\\\\\\\\\\\\\\\\\\\\\\\\\\\	1 = 04	2934 295678996789967899901234456789901233333333333333333333333333333333333	952404 + LO = D5 + 1 = D6 + LO = D7 + LO = B704 + LO = B705 + 1 = D6 + LO = B705 + 1 = D705 +	3556 355678 355678 35601 36645 366678 36677777777777777777777777777777	34 7 CL7 34 3 CL1 3 CL1 3 CL2	567890123456789012345678901234567890123456789012345678901234567890123456789012345678901234567890123456789012345678901234567890123456789012345678901234567890123456789012345678901234567890123444444444444444444444444444444444444	95 STO - 1 = 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0
290 291 292	03 03 85 + 01 1	350 351 352 353	97 DSZ 08 08	411 412 413 414	93 KCL 00 00 85 + 02 2	472 473	92 RTN

5 Numerische Differentiation und Integration

5.1 Numerische Differentiation

Um näherungsweise die Ableitungen $f^{(k)}$ einer Funktion f an einer Stelle x zu bestimmen, liegt es nahe, f in der Umgebung von x durch ein Stützpolynom vom Grad n mit n+1 äquidistanten Stützstellen $x_i = x_0 + i h$, i = 0, ..., n, anzunähern und dieses zu differenzieren. Das Programm liefert Näherungen für die in der Tabelle aufgeführten Ableitungen

$$f_r^{(k)} := f^{(k)} (x_0 + r h)$$
.

Anzahl der Stützstellen	Das Programm berechnet Näherungswerte für:			
m = 2	f ₀	f' _{1/2}	f ₁	
m = 3	f' ₀	f' ₁	f' ₂	
	f'' ₀	f'' ₁	f'' ₂	
m = 4	f'o	f' _{3/2}	f' ₃	
	f''	f'' _{3/2}	f'' ₃	
	f'''	f''' _{3/2}	f''' ₃	

Einzugeben sind außer den Stützwerten $f_0, ..., f_n$ die Zahlen m := n + 1, $r := \frac{x - x_0}{h}$ und k := Ordnung der Ableitung sowie h.

	Verfahren	Eingabe	Taste	Anzeige
1	Magnetkarte einlesen (Block 1, 2)			2
2	Programmbeginn		A	0
3	Eingabe von m, r, k, h, f ₀ ,, f _n	m	R/S	1
		r	R/S	2
		k	R/S	3
		h	R/S	4
		fo	R/S	5
		:		:
		f _n	R/S	n+5
4	Ende der Koeffizienteneingabe		В	
5	Ergebnisanzeige			f _r (k)

R₀₀, ..., R₀₈: Programmzeiger

Bemerkung

Werden die Zahlen m, r und k in einer Kombination eingegeben, die in der Tabelle nicht auftritt, so hält das Programm und der Rechner zeigt dies durch eine blinkende Anzeige an.

Beispiel

Gesucht ist eine Näherung für die 1. Ableitung der Funktion $f(x) = \sin x$ an der Stelle $\pi/4$. Gegeben ist die Tabelle

Es ist also

m = 4,
$$r = \frac{x - x_0}{h} = \frac{\pi/4 - 0}{\pi/6} = 1.5$$
, $k = 1$ und $h = \pi/6$.

Anmerkungen		Eingabe	Taste	Anzeige
Magnetkarte e	inlesen (Block 1, 2)			2
Programmbeg	inn		Α	0
Eingabe von:	m	4	R/S	1
_	r	1.5	R/S	2
	k	1	R/S	3
	h		2nd	
			π	3.141592654
			÷	
		6	=	.5235987756
			R/S	4
	f_0	0	R/S	5
	f ₁	0.5	R/S	6
	f_2	3	\sqrt{x}	1.732050808
			÷	
		2	=	.8660254038
			R/S	7
	f ₃	1	R/S	8
Ende der Koe	ffizienteneingabe		В	
Anzeige von:	f' _{3/2}			.7068616846

Der exakte Wert ist .7071067812

Programm 5.1	Numerische Differentia	ation	
000 76 LBL 001 11 A 002 00 0 O 003 42 STD 004 08 08 STD 005 42 STD 006 09 09 007 43 RCL 008 09 91 R/* 011 08 08 012 01 1 013 44 SUM 014 08 O8 015 44 SUM 014 08 O8 015 44 SUM 014 08 O8 015 47 STD 018 00 00 017 61 GTD 018 00 00 017 61 GTD 018 00 00 019 07 07 020 76 LBL 021 12 BP 023 43 RCL 021 12 BP 023 43 RCL 024 00 00 025 75 EQ 027 95 EQ 030 43 RCL 031 00 00 032 75 EQ 030 43 RCL 031 00 00 032 75 EQ 033 034 95 EQ 037 43 RCL 038 00 00 039 75 EQ 030 43 RCL 031 00 00 032 75 EQ 033 034 95 EQ 036 13 CC 037 43 RCL 038 00 00 039 75 EQ 030 43 RCL 031 00 00 032 75 EQ 033 034 95 EQ 036 13 CC 037 43 RCL 038 00 00 039 75 EQ 030 43 RCL 031 00 00 032 75 EQ 033 034 95 EQ 035 67 EQ 036 13 CC 037 03 03 CC 038 00 00 039 75 EQ 030 04 47 D 044 61 GTD 045 99 PRT 046 99 PRT 047 15 BL 049 04 47 04 050 94 +/- 051 85 RCL 053 055 056 43 RCL 057 03 03	059 91 R/S 1 060 76 LBL 1 061 13 C 1 062 43 RCL 1 063 02 02 1 064 75 - 1 065 01 1 1 066 95 = 1 067 67 EU 1 069 43 RCL 1 070 02 02 1 071 75 - 1 072 02 2 1 073 95 = 1 074 67 EU 1 075 61 GTD 1 077 99 PRT 1 078 76 LBL 1 079 16 A' 1 081 01 01 1 082 67 EU 1 083 22 INV 1 084 43 RCL 1 085 01 01 1 086 75 - 1 087 67 EU 1 088 95 = 1 088 95 = 1 089 67 EU 1 099 23 LNX 1 091 43 RCL 1 092 01 01 1 093 75 - 1 084 43 RCL 1 095 95 = 1 096 67 EU 1 097 24 CE 1 098 61 GTD 1 099 99 PRT 1 100 76 LBL 1 100 099 99 PRT 1 100 22 INV 1 100 43 RCL 1 100 094 02 2 1 100 995 95 = 1 100 76 LBL 1 100 095 95 = 1 100 76 LBL 1 100 096 67 EU 1 100 097 24 CE 1 100 098 61 GTD 1 100 098 61 GTD 1 100 099 99 PRT 1 100 09	÷ 2 ÷ L3 55 2 ÷ L3 75 2 ÷ L3 8 C1 3 53 R C2 16 7 7 8 7 8 C1 17 8 7 8 7 8 C1 18 9 7 6 LNCL4 + + + C1 19 9 1 LNCL4 + + + + C1 19 9 2 1 2 2 2 2 2 2 2 2 2 2 2 2 2 2 2 2	174 55 #CL 175 43 RCL 176 03 X2 = 178 95 R/S 177 33 X2 = 179 91 R/S 180 76 LBL 181 14 B CL 182 43 CCL 183 02 = 187 67 CR 184 75 1 1 86 95 EQ 185 01 1 186 95 EQ 189 43 RCL 190 02 02 = 193 967 BB 197 02 193 PCL 198 03 3 = 194 67 CL 199 03 5 EQ 201 61 GTB 202 191 43 RCL 203 61 GTB 204 99 PRT 205 76 LBL 207 43 RCL 207 43 RCL 208 67 CLR 209 67 CLR 201 60 GTB 201 60 GTB 202 201 61 GTB 203 62 CLR 204 99 PRT 205 76 LBL 216 05 EQ 227 83 RCL 228 93 EQ 229 224 95 EQ 221 222 03 3 EQ 222 223 03 3 EQ 223 03 3 EQ 224 95 FCC 225 RCL 227 67 RCL 228 99 PRT 229 229 227 67 RCL 228 99 PRT 229 229 229 229 229 229 229 229 229 229

045 045 046 011 046 011 047 047 047 047 047 047 047 047 047 047	X 1 1 +/+ RC5 X 1 8 RC5 X 1 8 RC5 X 1 8 RC5 RC6 RC7 RC6 RC7 RC6 RC7 RC6 RC7 RC7 RC7 RC7 RC7 RC7 RC7 RC7 RC7 RC7	2887889012345678901234567890123315456789012333333333333333333333333333333333333	03 03 95 R/S 76 LBL 27 65 X 9 - L66 X 1 8 + CL 33 RCL 43 RCL 43 RCL 443 RCL 65 X 9 - L66 X 1 8 + CL 3 RCL 3	3334456789012345678901234567890 4012343445678901234567890 333333333333333333333333333333333333	9576210071343406547406547407538074085407538074085408540854085408540854085408540854085	456789012345678901234567890123456789012345678901234 99999990000000000111111111112222222222333333333	0 L4- 5 R 0+4 x L5
279 07 280 95	07 = ÷ 2 4 ÷	333 334	95 = 67 EQ	387 388	55 ÷ 43 RCL	441 442	03 03 55 ÷

5.2 Sehnentrapezsumme

Als Näherung für den Wert $\int_{a}^{b} f(x) dx$ benutzt man die Sehnentrapezsumme S_N , die man

durch Aufteilen des Intervalls [a, b] in 2^N Teilintervalle erhält. Es ist

$$S_N = \frac{b-a}{2^{N+1}} \left(f(a) + f(b) + 2 \sum_{i=1}^{2^{N}-1} f\left(a+i\frac{b-a}{2^N}\right) \right).$$

Die Funktion f wird als Unterprogramm eingegeben. Dabei ist folgendes zu beachten:

- 1. Die Funktionsvorschrift ist in Klammern einzuschließen.
- 2. Für x ist RCL 00 zu setzen.
- 3. Die Taste = darf nicht verwendet werden.
- 4. Die Eingabe der Funktionsvorschrift ist mit INV SBR abzuschließen.

Programminstruktionen

	Verfahren	Eingabe	Taste	Anzeige
1	Magnetkarte einlesen (Block 1)			1
2	Eingabe der Funktionsvorschrift f(x)		GTO x ²	
			LRN	101 00
			(102 00
			:	
)	XXX 00
			INV	XXX 00
			SBR	XXX 00
			LRN	1
3	Programmbeginn		Α	1
4	Eingabe von a, b und N	a	R/S	а
		b	R/S	b
		N	R/S	
5	Ergebnisanzeige			S _N

Registerinhalte

R₀₀, ..., R₀₆: Programmzeiger

Beispiel

Gesucht ist eine Näherung für $I = \int_{0}^{1} \frac{dx}{1+x^2}$ mit N = 3.

Anmerkungen	Eingabe	Taste	Anzeige
Magnetkarte einlesen (Block 1)			1
Eingabe der Funktionsvorschrift		GTO	
		x ²	
		LRN	101 00
	}	(102 00
		(103 00
		RCL	104 00
		00	105 00
		x ²	106 00
		+	107 00
		1	108 00
)	109 00
		1/x	110 00
)	111 00
		INV	112 00
		SBR	112 00
		LRN	1
Programmbeginn		A	1
Eingabe von: a	0	R/S	0
b	1	R/S	1
N	3	R/S	
Anzeige von: S _N			.7847471236

Es ist | = arctan 1 = .7853981634

Programm 5.2	Sehnentrapezs	Sehnentrapezsumme				
000 76 LBL 001 11 A 002 29 CP 003 91 R/S 004 42 STD 005 00 00 006 42 STD 007 01 01 008 91 R/S 009 42 STD 010 02 02 011 91 R/S 012 42 STD 012 42 STD 013 03 03 014 00 0 015 42 STD 016 05 05	017 71 SBR 018 33 X2 019 44 SUM 020 05 05 021 43 RCL 022 02 02 023 42 STD 024 00 00 025 71 SBR 026 33 X2 027 44 SUM 028 05 05 029 02 2 030 22 INV 031 49 PRD 032 05 05	034 02 2 035 45 YX 036 43 RCL 037 03 03 038 54) 039 52 EE 040 22 INV 041 52 EE 042 35 1/X 043 65 X 044 53 (045 43 RCL 046 02 02 047 75 - 048 43 RCL 049 01 01 050 54)	051 95 = 052 42 STD 053 06 06 054 85 + 055 43 RCL 056 01 01 057 95 = 058 42 STD 059 00 00 060 02 2 061 45 YX 062 43 RCL 063 03 03 064 75 - 065 01 1 066 95 = 067 52 EE			

068	22 INV	076 13 C	084 06 06	092 43 RCL
069	52 EE	077 76 LBL	085 44 SUM	093 05 05
070	42 STO	078 12 B	086 00 00	094 65 ×
071	04 04	079 71 SBR	087 97 DSZ	095 43 RCL
072	22 INV	080 33 X2	088 04 04	096 06 06
073	77 GE	081 44 SUM	089 12 B	097 95 =
074	13 C	082 05 05	090 76 LBL	098 91 R/S
075	67 EQ	083 43 RCL	091 13 C	099 76 LBL
075	67 EQ	083 43 RCL	091 13 C	100 33 X2

5.3 Romberg-Integration

Betrachtet man zur Approximation des Wertes $\int_{a}^{b} f(x) dx$ die Folge der Sehnentrapez-

summen S_0, \ldots, S_N , so läßt sich die Konvergenz dieser Näherungsfolge durch wiederholte Extrapolation nach der Formel

$$S_{i,...,k} = \frac{S_{i+1,...,k} - 4^{k-i}S_{i,...,k-1}}{1 - 4^{k-i}}$$
 $k = 1,...,N$ $i = k-1,...,0$

beschleunigen. Das Programm liefert als Näherung für das Integral den Wert $S_{0,\,\ldots,\,N}$. Die Funktion f wird als Unterprogramm eingegeben. Dabei ist folgendes zu beachten:

- 1. Die Funktionsvorschrift f(x) ist in Klammern einzuschließen.
- 2. Für x ist RCL 00 zu setzen.
- 3. Die Taste = darf nicht verwendet werden.
- 4. Die Eingabe der Funktionsvorschrift ist mit INV SBR abzuschließen.

Programminstruktionen

	Verfahren	Eingabe	Taste	Anzeige
1	Magnetkarte einlesen (Block 1)			1
2	Eingabe der Funktionsvorschrift f(x)		GTO	
ŀ			x ²	
			LRN	204 00
			(205 00
			•	: :
			:	
) .	XXX 00
			INV	XXX 00
			SBR	XXX 00
			LRN	1
3	Programmbeginn		Α	1
4	Eingabe von a, b und N	а	R/S	а
		b	R/S	b
		N	R/S	·
5	Ergebnisanzeige		_	S _{0,,N}

Registerinhalte

 $\begin{array}{ll} R_{00},...,\,R_{09}\colon \, \text{Programmzeiger} \\ R_{10},...,\,R_{N+10}\colon \, S_0,...,S_N \end{array}$

Bemerkung

Die $S_0, ..., S_N$ werden durch die $S_{i_1,...,k_n}$ "überschrieben".

Beispiel $\text{Gesucht ist eine N\"{a}herung f\"{u}r} \quad I = \int\limits_{0}^{1} \frac{dx}{1+x^2} \quad \text{mit} \quad N=3.$

Anmerkungen	Eingabe	Taste	Anzeige
Magnetkarte einlesen (Block 1)			1
Eingabe der Funktionsvorschrift f(x)		GTO	
_		x ²	
		LRN	204 00
		(205 00
		(206 00
		RCL	207 00
		00	208 00
	ĺ	x ²	209 00
		+	210 00
		1	211 00
)	212 00
		1/x	213 00
)	214 00
		INV	215 00
		SBR	215 00
		LRN	1
Programmbeginn		Α	1
Eingabe von: a	0	R/S	0
b	1	R/S	1
N	3	R/S	
Anzeige von: S _{0, 1, 2, 3}			.7853964459

Es ist $I = \arctan 1 = .7853981634$

Programm 5.3	Romberg-Integration
000 76 LBL 001 11 A 002 91 R/S 003 42 STD 004 03 03 005 91 R/S 006 42 STD 007 01 01 008 91 R/S 009 42 STD 010 02 02 011 42 STD 012 07 07 013 42 STD 014 09 09 015 01 1 016 01 1 017 42 STD 018 08 08 019 43 RCL 020 03 03 03 021 71 SBR 022 34 FX 023 85 + 024 43 RCL 025 01 01 026 71 SBR 027 34 FX 028 95 = 029 42 STD 030 04 04 031 42 STD 031 42 STD 032 10 10 033 43 RCL 034 03 03 035 22 INV 036 44 SUM 037 01 01 038 43 RCL 039 01 01 039 01 01 038 43 RCL 039 01 01 039 01 01 039 01 01 039 01 01 039 01 01 039 01 01 040 055 ÷ 041 02 2 042 95 = 043 49 PRD 044 04 PRD 046 10 10 047 76 LBL 049 02 2 050 02 INV	051 49 PRD 102 05 05 153 04 4 052 01 01 103 43 RCL 154 49 PRD 053 00 0 104 05 05 155 01 01 054 42 STD 105 44 SUM 156 53 (055 05 05 05 106 04 04 157 43 RCL 056 02 2 107 02 2 158 01 01 057 45 YX 108 22 INV 159 65 X 058 53 (109 49 PRD 160 73 RC* 059 53 (109 49 PRD 160 73 RC* 050 07 07 111 43 RCL 162 75 - 061 75 - 112 04 04 163 73 RC* 062 43 RCL 113 72 ST* 164 03 03 063 09 09 114 08 08 165 54) 064 54) 115 01 1 166 55 + 065 95 = 116 44 SUM 167 53 (067 95 = 116 44 SUM 167 53 (067 95 = 116 44 SUM 167 53 (067 22 INV 118 97 DS2 169 01 01 068 52 EE 117 08 08 168 43 RCL 067 22 INV 118 97 DS2 169 01 01 068 52 EE 119 09 09 170 75 - 069 42 STD 120 12 B 171 01 1 070 06 06 121 43 RCL 172 54) 071 76 LBL 122 02 02 173 95 = 072 35 1/X 123 42 STD 174 72 ST* 073 53 (124 05 05 175 03 03 075 65 X 126 03 077 75 - 126 42 STD 177 04 04 STD 177 94 +/- 076 43 RCL 127 00 00 178 44 SUM 079 01 1 130 76 LBL 181 04 04 080 54) 131 42 STD 192 97 DS2 081 65 X 132 01 1 186 44 SUM 079 01 1 130 76 LBL 181 04 04 080 54) 131 42 STD 192 97 DS2 081 65 X 132 01 1 186 04 SUM 079 01 1 130 76 LBL 181 04 04 080 54) 131 42 STD 182 97 DS2 081 65 X 132 01 1 186 04 SUM 079 01 1 130 76 LBL 181 04 04 080 54) 131 42 STD 182 97 DS2 081 65 X 132 01 1 186 04 SUM 079 01 1 130 76 LBL 181 04 04 080 54) 131 42 STD 182 97 DS2 081 65 X 132 01 1 186 04 SUM 079 01 1 130 76 LBL 181 04 04 080 54) 131 42 STD 182 97 DS2 081 65 X 132 01 1 186 04 SUM 079 01 1 130 76 LBL 181 04 04 080 54) 131 42 STD 182 97 DS2 081 65 X 132 01 1 186 04 SUM 089 95 = 141 43 RCL 192 97 DS2 081 65 X 132 01 1 186 07 O0 00 086 03 03 137 85 + 188 43 RCL 087 95 = 194 42 STD 093 97 DS2 144 42 STD 195 43 RCL 087 95 = 141 43 RCL 192 97 DS2 091 44 SUM 142 05 05 193 05 05 092 05 05 143 95 = 194 42 STD 093 97 DS2 144 42 STD 195 43 RCL 094 06 06 445 03 03 196 10 10 095 35 1/X 146 85 + 197 91 R/S 096 02 2 147 01 1 198 76 LBL 097 65 X 148 95 = 199 47 X 098 43 RCL 149 42 STD 200 42 STD 099 01 01 150 04 04 04 201 00 00 000 095 = 151 76 LBL 097 65 X 148 95 = 199 34 FX

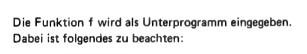
5.4 Das Eulersche Polygonzugverfahren

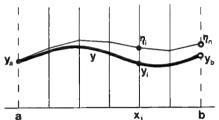
Gegeben sei eine gewöhnliche Differentialgleichung erster Ordnung mit Anfangsbedingung

$$y' = f(x, y); y(a) = y_a$$
.

Gesucht ist $y(b) = y_b$. Die Grundidee des Polygonzugverfahrens besteht darin, das Intervall [a,b] in n gleiche Teile zu teilen und die Lösungskurve y(x) durch den Streckenzug mit den Ecken (x_i, η_i) zu ersetzen. Beim Eulerschen Polygonzugverfahren ist

$$x_{k+1} = x_k + \frac{b-a}{n}$$
, $x_0 = a$
$$\eta_{k+1} = \eta_k + \frac{b-a}{n} f(x_k, \eta_k)$$
, $k = 0, ..., n-1$.





- 1. Die Funktionsvorschrift f (x, y) ist in Klammern einzuschließen.
- 2. Für x ist RCL 00, für y RCL 01 zu setzen.
- 3. Die Taste = darf nicht verwendet werden.
- 4. Die Eingabe der Funktionsvorschrift ist mit INV SBR abzuschließen.

Programminstruktionen

	Verfahren	Eingabe	Taste	Anzeige	
1	Magnetkarte einlesen (Block 1)				1
2	Eingabe der Funktionsvorschrift f(x, y)		GTO x ²	ı	
			LRN	048	00
			(049	00
				:	:
)	XXX	00
			INV	XXX	00
			SBR	XXX	00
			LRN		1
3	Programmbeginn		Α		1
4	Eingabe von a, b, y _a und n	a	R/S		а
	•	b	R/S		Ь
		y _a	R/S		Ya
		n	R/S		
5	Ergebnisanzeige				η_{n}

Registerinhalte

R₀₀, ..., R₀₄: Programmzeiger

Beispiel

Gegeben ist die Anfangswertaufgabe $y' = \frac{x}{y}$, y(1) = 2. In n = 10 Schritten soll eine Näherung für y(1.5) gefunden werden.

Anmerkungen)	Eingabe	Taste	Anzeige
Magnetkarte e	rinlesen (Block 1)			1
Eingabe der F	unktionsvorschrift f(x, y)	l l	GTO	
			x ²	
		1	LRN	048 00
			(049 00
			RCL	050 00
			00	051 00
			÷	052 00
			RCL	053 00
			01	054 00
)	055 00
			INV	056 00
			SBR	056 00
			LRN	1
Programmbeg	inn		Α	1
Eingabe von:	a	1	R/S	1
	ь	1.5	R/S	1.5
	Ya	2	R/S	2
	n	10	R/S	
Anzeige von:	η_{n}			2.287646401

Es ist $y = \sqrt{x^2 + 3}$ und y(1.5) = 2.291287847.

Pr	ogramm 5.4	Das Eulersche Polygonzugverfahren						
000 001 002 003 004 005 006 007 008 009	76 LBL 11 A 91 R/S 42 STD 00 00 91 R/S 42 STD 04 04 91 R/S 42 STD 01 01	012 013 014 015 016 017 018 019 020 021 022	42 STD 03 03 43 RCL 04 04 75 - 43 RCL 00 00 95 = 55 ÷ 43 RCL 03 03	024 025 026 027 028 029 030 031 032 033 034	42 STO 02 02 76 LBL 12 B 71 SBR 33 X2 65 X 43 RCL 02 02 95 = 44 SUM	036 037 038 039 040 041 042 043 044 045 046	43 02 44 00 97 03 12 43 01 91 76	RCL 02 SUM 00 DSZ 03 B CL 01 R/S LBL

5.5 Das Verfahren von Heun

Gegeben sei eine gewöhnliche Differentialgleichung erster Ordnung mit Anfangsbedingung

$$y' = f(x, y), y(a) = y_a$$
.

Gesucht ist $y(b) = y_b$. Das Programm bestimmt eine Näherung für y_b in n Schritten (für i = 0, ..., n - 1) nach den Formeln

$$\eta_{i+1} = \eta_i + F(x_i, \eta_i)$$

mit
$$F = \frac{1}{2} (f_0 + f_1)$$

und
$$f_0 = h \cdot f(x_i, \eta_i)$$
, $f_1 = h \cdot f(x_i + h, \eta_i + h \cdot f_0)$

mit $h = \frac{b-a}{n}$ und $x_i = a + ih$. Die Funktion f wird als Unterprogramm eingegeben. Dabei ist folgendes zu beachten:

- 1. Die Funktionsvorschrift f(x, y) ist in Klammern einzuschließen.
- 2. Für x ist RCL 00, für y RCL 01 zu setzen.
- 3. Die Taste = darf nicht verwendet werden.
- 4. Die Eingabe der Funktionsvorschrift ist mit INV SBR abzuschließen.

Programminstruktionen

	Verfahren	Eingabe	Taste	Anzeige
1	Magnetkarte einlesen (Block 1)			1
2	Eingabe der Funktionsvorschrift f(x, y)		GTO x ²	
			LRN	088 00
			(089 00
)	XXX 00
			INV	XXX 00
			SBR	XXX 00
			LRN	1
3	Programmbeginn		Α	1
4	Eingabe von a, b, y _a und n	a	R/S	а
	-	- 6	R/S	Ь
		Ya	R/S	Y _a
		п	R/S	
5	Ergebnisanzeige			η_{n}

Registerinhalte

R₀₀, ..., R₀₈: Programmzeiger

Beispiel

Gegeben ist das Anfangswertproblem $y'=\frac{x}{y}$, y(1)=2. In n=10 Schritten soll eine Näherung für y(1.5) bestimmt werden.

Anmerkunger	Anmerkungen		Taste	Anzeige
Magnetkarte e	einlesen (Block 1)			1
Eingabe der F	unktionsvorschrift f(x, y)		GTO	
	•		x ²	
			LRN	088 00
			(089 00
			RCL	090 00
			00	091 00
			÷	092 00
			RCL	093 00
			01	094 00
)	095 00
			INV	096 00
			SBR	096 00
			LRN	1
Programmbeg	inn		A	1
Eingabe von:	а	1	R/S	1
	b	1.5	R/S	1.5
	Y _a	2	R/S	2
	n	10	R/S	
Anzeige von:	η_{10}			2.291263323

Es ist $y = \sqrt{x^2 + 3}$ und y(1.5) = 2.291287847.

Programm	n 5.5 Da	s Verfahren von H	eun		
005 91 RZ 006 42 ST 007 02 0 008 91 RZ 009 42 ST 010 01 01 0 011 42 ST 012 05 0 013 42 ST 014 06 0 015 91 RZ 016 42 ST 017 03 0 018 43 RC	023 S 024 S 025 00 026 027 028 029 S 030 031 032 031 032 033 035 035 036 036 037 038 039 040 041	95 = 555 ÷ 43 RCL 03 03 05 = 42 STD 04 04 76 LBL 12 B 71 SBR 32 X2 42 STD 07 65 × 43 RCL 04 04 85 RCL 05 05 95 =	044 06 06 045 42 STD 046 01 01 047 43 RCL 048 04 04 049 44 SUM 050 00 00 051 02 2 052 42 STD 053 08 08 054 76 LBL 055 13 C 056 71 SBR 057 33 X² 058 85 + 059 43 RCL 060 07 07 061 95 = 062 65 × 063 43 RCL 064 04 04 065 55 ÷	067 068 069 070 071 072 073 074 075 076 077 078 079 080 081 082	02 2 85 + 43 RCL 05 05 95 = 42 STD 01 01 97 DSZ 08 08 13 C 43 RCL 01 01 42 STD 05 05 97 DSZ 03 03 12 B 43 RCL 01 01 97 RZ 03 C 97 DSZ 03 C 97 DSZ 04 RCL 05 05 97 DSZ 05 br>97 DSZ 05 05 05 05 05 05 05 05 05 05 05 05 05

5.6 Das klassische Runge-Kutta-Verfahren

Gegeben sei eine gewöhnliche Differentialgleichung erster Ordnung mit Anfangsbedingung

$$y' = f(x, y), y(a) = y_a$$
.

Gesucht ist y(b) = y_b. Das Programm liefert eine Näherung η_p für y_b nach den Formeln

$$\begin{split} &\eta_{i+1} = \eta_i + F\left(x_i, \eta_i\right) \,, \quad i = 0, \, \dots, \, n-1 \\ \text{mit} \quad &F = \frac{1}{6} \left(f_0 + 2 \, f_1 + 2 \, f_2 + f_3\right) \\ \text{und} \quad &f_0 = h \cdot f\left(x_i, \, \eta_i\right) \,, \quad f_1 = h \cdot f\left(x_i + \frac{h}{2}, \; \eta_i + \frac{f_0}{2}\right) \,, \\ &f_2 = h \cdot f\left(x_i + \frac{h}{2}, \; \eta_i + \frac{f_1}{2}\right) \,, \quad f_3 = h \cdot f\left(x_i + h, \; \eta_i + f_2\right) \,. \end{split}$$

Dabei ist $x_i = a + i \cdot h$, $h = \frac{b-a}{n}$ und n die Anzahl der Schritte. Die Funktion f wird als Unterprogramm eingegeben. Dabei ist folgendes zu beachten:

- 1. Die Funktionsvorschrift f(x, y) ist in Klammern einzuschließen.
- 2. Für x ist RCL 00, für y RCL 01 zu setzen.
- 3. Die Taste = darf nicht verwendet werden.
- 4. Die Eingabe der Funktionsvorschrift ist mit INV SBR abzuschließen.

Programminstruktionen

	Verfahren	Eingabe	Taste	Anzeige	
1	Magnetkarte einlesen (Block 1)			1	
2	Eingabe der Funktionsvorschrift f(x, y)		GTO x ²		
			LRN	135 00	
			(136 00	
			•		
)	XXX 00	
			INV	XXX 00	
			SBR	XXX 00	
			LRN	1	
3	Programmbeginn		Α	1	
4	Eingabe von a, b, y _a und n	a	R/S	a	
	_	b	R/S	b	
		Уa	R/S	Y _a	
		n	R/S		
5	Ergebnisanzeige			η_{n}	

Registerinhalte

R₀₀, ..., R₀₇: Programmzeiger

Beispiel

Gegeben ist das Anfangswertproblem $y' = \frac{x}{y}$, y(1) = 2. Gesucht ist in n = 10 Schritten eine Näherung für y(1.5).

Anmerkungen	Eingabe	Taste	Anzeige
Magnetkarte einlesen (Block 1)			1
Eingabe der Funktionsvorschrift f(x, y)		GTO	
		x ²	
		LRN	135 00
		(136 00
		RCL	137 00
	1	00	138 00
	1	÷	139 00
		RCL	140 00
		01	141 00
)	142 00
		INV	143 00
		SBR	143 00
		LRN	1

Anmerkungen		Taste	Anzeige
Programmbeginn		А	1
Eingabe von: a	1	R/S	1
b	1.5	R/S	1.5
Ya	2	R/S	2
n	10	R/S	
Anzeige von: η_{n}			2.291287849

Es ist $y = \sqrt{x^2 + 3}$ und y(1.5) = 2.291287847.

Programm 5.6	Das klassische Run	ge-Kutta-Verfahren	
Programm 5.6 000 76 LBL 001 11 A 002 91 R/S 003 42 STD 004 00 00 005 91 R/S 006 42 STD 007 02 02 008 91 R/S 009 42 STD 010 01 01 011 42 STD 012 05 05 013 42 STD 014 06 06 015 91 R/S 016 42 STD 017 03 03 018 43 RCL	034 65 × 035 43 RCL 036 04 04 037 95 = 038 42 STD 039 07 07 040 05 ÷ 041 06 6 042 95 = 043 44 SUM 044 06 06 045 43 RCL 046 04 04 047 55 ÷ 048 02 2 049 95 = 050 44 SUM	068 42 STD 069 07 07 070 55 ÷ 071 03 3 072 95 = 073 44 SUM 074 06 06 075 43 RCL 076 07 07 077 55 ÷ 078 02 2 079 85 + 080 43 RCL 081 05 05 082 95 = 083 42 STD 084 01 01 085 71 SBR 086 33 X ²	102 95 = 103 44 SUM 104 00 00 105 43 RCL 106 07 07 107 85 + 108 43 RCL 109 05 05 110 95 = 111 42 STD 112 01 01 113 71 SBR 114 33 X² 115 65 × 116 43 RCL 117 04 04 118 55 ÷ 119 06 6 120 95 =
018 43 RCL 019 02 02 020 75 - 021 43 RCL 022 00 00 023 95 = 024 55 ÷ 025 43 RCL 026 03 03 027 95 = 028 42 STD 029 04 04 030 76 LBL 031 12 B 032 71 SBR 033 33 X2	052 43 RCL 053 07 07 054 55 ÷ 055 02 2 056 85 + 057 43 RCL 058 05 05 059 95 = 060 42 STD 061 01 01 062 71 SBR 064 65 × 065 43 RCL 066 04 04 067 95 =	086 33 X≥ 087 65 X 088 43 RCL 089 04 04 090 92 07 07 093 55 ÷ 094 03 3 095 95 = 096 44 SUM 097 04 06 098 43 RCL 099 04 04 100 55 ÷ 101 02 2	120 95 = 121 44 SUM 122 06 06 123 43 RCL 124 06 06 125 42 STO 126 05 05 127 97 DSZ 128 03 03 129 12 B 130 43 RCL 131 06 06 132 91 R/S 133 76 LBL 134 33 X ²

5.7 Einschrittverfahren mit Schrittweitensteuerung

Um Schwankungen des lokalen Diskretisierungsfehlers beim Rechnen mit konstanter Schrittweite zu vermeiden, steuert das Programm bei der Lösung des Anfangswertproblems y' = f(x, y), $y(a) = y_a$ die Schrittweite selbständig so, daß der lokale Diskretisierungsfehler annähernd konstant bleibt. Es benutzt dabei ein Paar von Runge-Kutta-Verfahren F_p , F_{p+1} der Ordnung p bzw. p+1 und bestimmt die jeweilige Schrittweite nach der Formel

$$h_{i+1} = 0.8 \cdot h_i \cdot \sqrt{\frac{\varepsilon}{h_0 |F_{p+1} - F_p| + \varepsilon \cdot 0.08^{p+1}}}$$

wobei $\epsilon > 0$ eine vorzugebende Toleranzschranke ist. Das Programm verwendet die beiden folgenden Verfahren F_2 , F_3 :

$$\frac{p=2}{mit}: \eta_{i+1} = \eta_i + F_2(x_i, \eta_i)$$

$$mit F_2 = \frac{1}{2}(f_0 + f_1)$$

$$und f_0 = h \cdot f(x_i, \eta_i), f_1 = h \cdot f(x_i + h, \eta_i + h \cdot f_0)$$

$$\begin{aligned} \underline{p=3} \colon & \eta_{i+1} = \eta_i + F_3(x_i, \, \eta_i) \\ \text{mit} & F_3 = \frac{1}{6} \left(f_0 + f_1 + 4 \, f_2 \right) \\ \text{und} & f_0 = h \cdot f(x_i, \, \eta_i), \ f_1 = h \cdot f(x_i + h, \, \eta_i + h \cdot f_0) \ , \\ f_2 = h \cdot f\left(x_i + \frac{h}{2}, \ \eta_i + \frac{h}{4} \left(f_0 + f_1 \right) \right) \ . \end{aligned}$$

Dabei ist $x_i = x_{i-1} + h_i$. Die Funktion f wird als Unterprogramm eingegeben. Dabei ist folgendes zu beachten:

- 1. Die Funktionsvorschrift f(x, y) ist in Klammern einzuschließen.
- 2. Für x ist RCL 00, für y RCL 01 zu setzen.
- 3. Die Taste = darf nicht verwendet werden.
- 4. Die Eingabe der Funktionsvorschrift ist mit INV SBR abzuschließen.

Programminstruktionen

	Verfahren	Eingabe	Taste	Anzeige	
1	Magnetkarte einlesen (Block 1, 2)				2
2	Eingabe der Funktionsvorschrift f(x, y)		GTO x ²		
			LRN	241	00
			(242	00
			:		:
			j	XXX	00
			INV	XXX	00
			SBR	XXX	00
			LRN		2
3	Programmbeginn		Α		2
4	Eingabe von a, b, y_a , h_0 , ϵ , p	а	R/S		а
		b	R/S		b
		Уa	R/S		Y _a
		ho	R/S		h ₀
		€	R/S		€
		р	R/S	ļ	
5	Ergebnisanzeige				η_{n}

Registerinhalte

 $R_{00}, ..., R_{09}$: Programmzeiger R_{10}, R_{11}, R_{12} : f_0, f_1, f_2

Bemerkung

Soll ein anderes Paar von Runge-Kutta-Verfahren F_p , F_{p+1} verwendet werden, so sind diese als Unterprogramme \underline{D}' und \underline{D} zu programmieren (die im Programmausdruck angegebenen Unterprogramme sind dann selbstverständlich wegzulassen). Dabei ist zur Auswertung der Funktion f der jeweilige x-Wert in R_{00} , der jeweilige y-Wert in R_{01} zu speichern; h ist in R_{05} , x_i in R_{02} und η_i in R_{04} gespeichert. Die Funktionsvorschrift f(x,y) ist als Unterprogramm \underline{x}^2 zu programmieren.

Beispiel

Gegeben ist das Anfangswertproblem $y' = \frac{x}{y}$, y(1) = 2. Gesucht ist eine Näherung für y(1.5) mit $h_0 = 0.1$ und $\epsilon = 10^{-5}$.

Anmerkunger	1	Eingabe	Taste	Anzeige
Magnetkarte e	einlesen (Block 1, 2)			2
Eingabe der F	unktionsvorschrift f(x, y)		GTO x ²	
			LRN	241 00
			()	242 00
			RCL	243 00
			00	244 00
			÷	245 00
			RCL	246 00
			01	247 00
)]	248 00
			INV	249 00
			SBR	249 00
			LRN	2
Programmbeg	inn		A	2
Eingabe von:	a	1	R/S	1
	b	1.5	R/S	1.5
	Ya	2	R/S	2
	h _O	0.1	R/S	0.1
	ϵ	0.00001	R/S	0.00001
	р	2	R/S	
Anzeige von:	η			2.291291758

Pr	ogramm 5.7	Eins	schrittverfahr	en mit Sc	hrittweitens	teuerung		
000 001 002 003 0005 0007 0008 0010 0013 0014 0015 0019 0019	76 LBL 11 A 91 R/S 42 STD 00 00 42 STD 02 02 91 R/S 42 STD 03 03 91 R/S 42 STD 04 STD 04 STD 04 04 91 R/S 42 STD 05 05 91 R/S 42 STD	021 022 023 024 025 026 027 028 030 031 033 034 035 036 037 038 040	91 R/S 85 + 01 1 95 = 42 STD 07 07 29 CP 76 LBL 22 INV 43 RCL 02 02 85 + 43 RCL 05 05 75 - 43 RCL 03 03 95 = 22 INV 23 LNX	042 043 044 045 046 047 049 050 051 053 055 056 056 058 061 062	43 RCL 03 03 75 - 43 RCL 02 95 870 05 05 76 LBL 23 RCL 23 RCL 24 SUM 24 SUM 24 CE 24 CE 24 CBR 14 D	063 064 065 066 067 069 070 071 072 073 075 076 079 081 082	4285195055355308537536 4077195643553008537536	STO SBR SBR D'

084 085 086 087 089 099 099 099 100 099 100 110 111 111 11	95 1/X 65 1/X 65 RCL 95 1/X 65 RCL 97 (CL7X) = X .8 X CL5 97 RCL 97 ST 0 - LL5 97 CLCL 97 CLC	124 05 05 125 95 = 126 42 STD 127 00 00 128 42 STD 129 02 02 130 43 RCL 131 04 04 132 85 + 133 43 RCL 134 05 05 135 65 × 136 48 RCL 137 08 08 138 95 = 139 42 STD 140 01 01 141 42 STD 144 09 09 145 42 STD 146 05 05 147 61 GTD 148 22 INV 149 76 LBL 150 44 SUM 151 43 RCL 152 04 04 153 91 R/S 154 76 LBL 155 14 B 156 53 (157 43 RCL 158 02 02 159 42 STD 160 00 00 161 43 RCL	164 01 01 165 53 (166 71 SBR 167 33 X2 168 42 STD 169 10 10 170 65 × 171 43 RCL 172 05 05 173 44 SUM 174 00 00 175 54) 176 44 SUM 177 01 01 178 53 (179 53 (180 71 SBR 181 33 X2 182 42 STD 183 11 11 184 85 + 185 43 RCL 186 10 10 187 54) 188 55 + 189 04 4 190 65 × 191 43 RCL 192 05 05 193 85 + 194 43 RCL 195 04 04 196 54) 197 42 STD 198 01 01 199 53 (200 43 RCL 201 05 05	204 54) 205 22 INV 206 44 SUM 207 00 00 208 53 (209 71 SE 210 33 XE 211 65 × 212 04 4 213 85 + 214 43 RCL 215 11 1 216 85 ÷ 217 43 RCL 215 14 0 10 219 54) 220 55 ÷ 221 06 6 2222 54) 2224 92 RTN 225 19 10 10 231 85 + 232 43 RCL 233 11 11 234 55 ÷ 236 02 2 237 54) 238 92 RTN 239 76 LBL 230 33 XE 240 33 XE
121 122 123	43 RCL 02 02 85 + 43 RCL	160 00 00 161 43 RCL 162 04 04 163 42 STO	200 43 RCL 201 05 05 202 55 ÷ 203 02 2	24U 33 %4

5.8 Die Mittelpunktsregel

Die Mittelpunktsregel ist ein Mehrschrittverfahren zur Lösung der gewöhnlichen Differentialgleichung erster Ordnung

$$y' = f(x, y)$$
,

bei dem vor Beginn der Rechnung zwei Startwerte $y(x_0) = y_0$ und $y(x_1) = y_1$ bekannt sein müssen. Eine Näherung η für das gesuchte $y(b) = y_b$ bestimmt sich dann nach den Formeln

$$\eta_{i+1} = 2 h \cdot f(x_{i+1}, \eta_{i+1}) + \eta_i$$
.

Dabei ist $x_i = a + i h$. Die Länge des Intervalls [a, b] muß ein ganzzahliges Vielfaches der Schrittweite $h = x_1 - x_0$ sein, also

$$b-a \stackrel{!}{=} n \cdot h \text{ mit } n \in \mathbb{N}$$
.

Die Funktion f wird als Unterprogramm eingegeben. Dabei ist folgendes zu beachten:

- 1. Die Funktionsvorschrift f(x, y) ist in Klammern einzuschließen.
- 2. Für x ist RCL 00, für y RCL 01 zu setzen.
- 3. Die Taste = darf nicht verwendet werden.
- 4. Die Eingabe der Funktionsvorschrift ist mit INV SBR abzuschließen.

Programminstruktionen

	Verfahren	Eingabe	Taste	Anzeige
1	Magnetkarte einlesen (Block 1)			1
2	Eingabe der Funktionsvorschrift f(x, y)		GTO x ²	
			LRN	063 00
			(064 00
			:	: :
			;	 XXX 00
			INV	XXX 00
			SBR	XXX 00
			LRN	1
3	Programmbeginn		Α	1
4	Eingabe von a, b, y_0 , y_1 , h	а	R/S	a
		b	R/S	b
		Υo	R/S	y _o
		y ₁	R/S	Y ₁
		h	R/S	
5	Ergebnisanzeige			η

Registerinhalte

R₀₀, ..., R₀₅: Programmzeiger

Beispiel

Gegeben ist die Differentialgleichung $y' = \frac{x}{y}$ mit den Startwerten y(1) = 2 und y(1.05) = 2.025. Gesucht ist eine Näherung für y(1.5); es ist h = 1.05 - 1 = 0.05.

Anmerkungen	Eingabe	Taste	Anzeige
Magnetkarte einlesen (Block 1)			1
Eingabe der Funktionsvorschrift f(x, y)		GTO x ²	
		LRN	063 00
		(064 00
		RCL	065 00
		00	066 00
		÷	067 00
		RCL	068 00
		01	069 00
)	070 00
		INV	071 00
		SBR	071 00
		LRN	1
Programmbeginn		A	1
Eingabe von: a	1	R/S	. 1
Б	1.5	R/S	1.5
y ₀	2	R/S	2
Y ₁	2.025	R/S	2.025
h	0.05	R/S	
Anzeige von: η			2.291400512

Es ist $y = \sqrt{x^2 + 3}$ und y(1.5) = 2.291287847.

Pr	ogramm 5.8	Die	Mittelpunkts	regel			
000 001 002 003 004 005 006 007 008 009 010 011 012 013 014 015	76 LBL 11 A 91 R/S 42 STD 00 00 91 R/S 42 STD 02 02 91 R/S 42 STD 03 03 91 R/S 42 STD 01 01 91 R/S 42 STD	016 017 018 019 020 021 022 023 024 025 026 027 028 029 030	04 04 53 (43 RCL 02 02 75 - 43 RCL 00 00 54) 55 ÷ 43 RCL 04 04 95 = 42 STD 05 05 01 1 22 INV	032 033 034 035 036 037 038 039 040 041 042 043 044 045 046	44 SUM 05 05 76 LBL 12 B 43 RCL 04 04 44 SUM 00 00 71 SBR 33 X2 65 X 02 2 65 X 43 RCL 04 04 85 +	048 049 050 051 052 053 054 055 056 057 058 060 062	43 RCL 03 03 95 = 48 EXC 01 01 42 STD 03 03 97 DSZ 05 05 12 B 43 RCL 01 01 91 R/S 76 LBL 33 X ²

Literatur

- Böhm, W. / Gose, G.: Einführung in die Methoden der numerischen Mathematik, Vieweg (1977)
- Gloistehn, H.-H.: Programmieren von Taschenrechnern 3, Lehr- und Übungsbuch für den TI-58 und TI-59, Vieweg (1978)
- Jordan-Engeln, G. / Reutter, F.: Numerische Mathematik für Ingenieure, BI-Taschenbuch (1973)
- Jordan-Engeln, G. / Reutter, F.: Formelsammlung zur numerischen Mathematik mit FORTRAN IV-Programmen, BI-Taschenbuch (1976)
- Späth, H.: Spline Algorithmen zur Konstruktion glatter Kurven und Flächen, Oldenbourg (1973)
- Texas Instruments: Individuelles programmieren, Programmierbare TI-58/59, Bedienungshandbuch

Verzeichnis der behandelten Probleme

Problem	Programm	Seite
Anfangswertaufgaben erster Ordnung	5.4	140
	5.5	142
	5.6	144
	5.7	147
	5.8	150
Approximation	2.7	40
	4.4	112
	4.5	116
Auswerten von Polynomen	3.8	84
	3.9	86
	4.1	104
	4.2	106
	4.6	120
	4.7	122
	4.8	124
Differentiation	5.1	131
von Polynomen	3.9	86
Eigenvektoren	3.1	60
	3.2	64
Eigenwerte	3.1	60
-	3.2	64
	3.3	70
	3.14	97
Fixpunkte	3.4	75
	3.5	78
Integration	5.2	135
	5.3	137
Interpolation	4.1	104
	4.2	106
	4.9	126

Problem	Programm	Seite
Lineare Gleichungssysteme	2.1	9
	2.2	13
	2.3	16
	2.4	21
	2.7	40
	2.8	46
 symmetrische 	2.6	34
	2.9	49
— überbestimmte	2.7	40
Lineare Optimierung	2.10	53
Matrizeninvertierung	2.5	28
Matrizenprodukt	1.2	6
Nullstellen	3.6	80
	3.7	82
von Polynomen	3.10	88
	3.11	90
	3.12	93
	3.13	95
	3.15	100



Taschenrechner-Literatur

Aus der Reihe: Anwendung programmierbarer Taschenrechner

Die Reihe "Anwendung programmierbarer Taschenrechner" bietet den Benutzern dieser Rechner eine breite Palette von Aufgabenstellungen aus den Anwendungsbereichen der Natur- und Wirtschaftswissenschaften an, für die Rechnerprogramme zur numerischen Lösung dargestellt werden.

Helmut Alt

Angewandte Mathematik — Finanzmathematik — Statistik — Informatik für UPN-Rechner. 1979. VIII, 162 S. DIN C 5 (Anwendung programmierbarer Taschenrechner, Bd. 1), Kart.

Peter Kahlio

Mathematische Routinen der Physik, Chemie und Technik für AOS-Rechner – Teil 1. Mit 71. Abb., 129 Beispielen und 34 Tabellen. 1979. VI, 178 S. DIN C 5 (Anwendung programmierbarer Taschenrechner, Bd. 3/1). Kart.

Harald Nahrstedt

Statik — **Kinematik** — **Kinetik für AOS-Rechner.** Mit 30 vollständigen Programmen und 140 Abb. 1980. ca. 120 S. DIN C 5 (Anwendung programmierbarer Taschenrechner, Bd. 4). Kart.

Aus der Reihe: Programmieren von Taschenrechnern

Mit diesen Büchern werden dem im Programmieren unerfahrenen Leser Kenntnisse über den Umgang mit programmierbaren Taschenrechnern vermittelt. Jeder Band ist auf bestimmte Rechnertypen zugeschnitten.

Paul Thießen

Lehr- und Übungsbuch für die Rechner HP-29C/HP-19C und HP-67/HP-97. Hrsg. von Hans H. Gloistehn. 1980. VIII, 153 S. 12 X 19,5 cm (Programmieren von Taschenrechnern, Bd. 4). Kart.

Hans-Joachim Ludwig

Programmoptimierung für Taschenrechner (AOS). 1979. X, 102 S. 12 X 19,5 cm (Programmieren von Taschenrechnern, Bd. 5). Kart.

Info-Gutschein

	formieren Sie mich (uns) ständig üb heinungen auf dem Gebiet:	er ihre	
□ Tasc	henrechner	krocomputer	
Ich (wir) besitze(n) folgendes Gerät:		
TR:			
μC:			
Hauptar	wendungsgebiete des TR bzw. μC:		
	arte entnahm (en) ich (wir) dem Bud n, Anwendung programmierbarer T		
Meine (u	insere) Buchhandlung:		
Gleichze	itig bestelle(n) ich (wir) folgende B	ücher:	
Anzahl	Autor und Titel	Preis	
	Schumny, TR + μC-Jahrbuch 198	1 ca. 22,80	
	Böhm/Gose, Numerische Mathem	19,80	
Anschrif	t:		
	Beruf/Branche		
Datum	Unterschrift		

Lieber Leser!

Wenn Sie Interesse haben, aktiv an der Weiterentwicklung unseres Literaturprogramms zum Bereich TR + µC mitzuarbeiten, z.B. durch Veröffentlichung ausgetesteter Programme zu bestimmten Anwendungsgebieten, dann schreiben Sie uns

Wir freuen uns über Ihre Nachricht und werden uns umgehend mit Ihnen in Verbindung setzen.

Mit freundlichem Gruß Lektorat Fachbuch gez. Niclas

> Bitte mit 50 Pf. freimachen

Antwort

Friedr. Vieweg & Sohn

Verlagsgesellschaft mbH

Postfach 5829

D-6200 Wiesbaden 1

Anwendung programmierbarer Taschenrechner

Diese Reihe bietet den Benutzern programmierbarer Taschenrechner eine reichhaltige Palette von Aufgabenstellungen aus den Anwendungsgebieten der Naturund Wirtschaftswissenschaften an, für die Programme zur numerischen Lösung entwickelt werden.

Jeder Band behandelt ein in sich abgeschlossenes Themengebiet: Nach einer kurzen Einführung in die Theorie der jeweiligen Problemstellung wird der Lösungsalgorithmus entwickelt, das Programm dargestellt und kommentiert.

Neben der direkten Nutzung der hier veröffentlichten Programme unterstützt diese Reihe den Leser wirkungsvoll bei der Ausarbeitung eigener Programmvarianten.

Band 5: Numerische Mathematik
Programme für den TI 59

von Jürgen Kahmann

Band 5 enthält 44 Programme zur numerischen Mathematik: Matrizen / Lineare Gleichungen und Ungleichungen / Iteration / Interpolation und diskrete Approximation / Numerische Differentiation und Integration.

Jürgen Kahmann ist Mitarbeiter am Institut für Angewandte Mathematik der Technischen Universität Braunschweig.